SIEMENS

SINUMERIK 828D
SINAMICS S120

1 Fundamentos

2 Vista geral de alarmes

3 Lista de números de ações

4 Reações do sistema

A Apêndice

Manual de diagnósticos

Válido para

Comando

SINUMERIK 828D

Software	*Versão*
NCU Systemsoftware para 828D	2.6

Acionamento
SINAMICS S120

06/2009

Documentação SINUMERIK®

Histórico das públicações

As edições mencionadas a seguir foram publicadas antes desta edição.

O estado de cada edição até hoje publicada é indicado por letras na coluna "Observação".

Indicação do estado na coluna "Observação":

A .... Documentação nova.

B .... Reimpressão não alterada com novo número de encomenda.

C .... Versão revisada com novo estado de edição.

Edição	**Nº de encomenda**	**Observação**
06/2009	6FC5398-8BP10-0KA0	**A**

Marcas Registradas
Todas designações com o símbolo ® são marcas registradas da Siemens AG. As demais denominações podem ser marcas onde os direitos de proprietário podem ser violados, quando usadas em próprio benefício, por terceiros.

Exceções de responsabilidade
Foi verificado que o conteúdo deste documento corresponde ao hardware e o software descrito. Mesmo assim ainda podem existir diferenças e nós não podemos garantir a total conformidade. Todavia, as informações contidas nesta publicação são regularmente verificadas e as correções necessárias são implementadas em edições posteriores.

Copyright © Siemens AG 2009
Encomenda No. 6FC5398-8BP10-4KA0

Sujeito a alterações técnicas sem aviso prévio

Prefácio

Estrutura da documentação

A documentação SINUMERIK está organizada em 3 partes:

- Documentação geral
- Documentação do usuário
- Documentação do fabricante e de assistência técnica

Através do link http://www.siemens.com/motioncontrol/docu encontra-se informações do seguinte tema:

- Ordering documentation
  Aqui encontra-se uma lista da documentação atual impressa.
- Download documentation
  Links adicionais para o download de arquivos de Service & Support.
- (Online) research in the documentation
  Informações do DOConCD e acesso direto aos documentos no DOConWEB.
- Documentação do conteúdo básico individual Siemens organizado com o "My Documentation Manager" (MDM),
  veja http:// www.siemens.com/mdm
  O My Documentation Manager lhe oferece uma série de características para criar sua própria documentação de máquina.
- Treinamentos e FAQs
  As informações sobre o treinamento oferecido e sobre as FAQ's (frequently asked questions) estão disponíveis em:

Grupo destino

A documentação presente é dirigida à projetistas, engenheiros de start-up, fabricantes de máquinas, pessoal de assistência técnica e manutenção.

Aplicação

O manual de diagnósticos permite que o grupo ao qual é destinado avalie erros e indicações de falhas e reaja de forma adequada.

Com a ajuda do Manual de diagnósticos, o grupo ao qual é destinado tem uma visão geral de várias opções de diagnóstico e ferramentas de diagnóstico.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Versão padrão

Este manual de diagnósticos descreve as funcionalidades da versão padrão. As complementações ou alterações realizadas pelo fabricante da máquina são documentadas pelo próprio fabricante da máquina.

No comando podem ser executadas outras funções que não são explicadas nesta documentação. Entretanto, não pode haver nenhuma exigência sobre estas funções em novos fornecimentos ou em casos de serviço.

Assim mesmo, por razões de se obter uma maior clareza, esta documentação não detalha todas as informações relativas às diversas variantes do produto descrito, e tampouco podem ser considerados todos os casos possíveis de instalação, operação e manutenção.

Suporte Técnico

Para dúvidas entre em contato com nosso Hotline:

	Europa / África
Telefone	+49 180 5050 222
Fax	+49 180 5050 223
0,14 €/Min. na rede fixa alemã, possíveis divergências para tarifas de celular	
Internet	http://www.siemens.com/automation/support-request

	América
Telefone	+1 423 262 2522
Fax	+1 423 262 2200
E-Mail	mailto:techsupport.sea@siemens.com

	Ásia / Pacífico
Telefone	+86 1064 757575
Fax	+86 1064 747474
E-Mail	mailto:support.asia.automation@siemens.com

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Perguntas sobre a documentação

Pedimos para encaminhar suas dúvidas sobre documentação (reclamações, correções) via Fax ou por E-Mail no seguinte endereço:

Fax	+49 9131 98 2176
E-Mail	mailto:docu.motioncontrol@siemens.com

Formulário de fax: o modelo de fax encontra-se no final do documento

Endereço na Internet SINUMERIK

http://www.siemens.com/sinumerik

Nota

Os números de telefone específicos de cada país para suporte técnico estão disponíveis
em: http://www.automation.siemens.com/partner

CompactFlash Card para usuários

- O SINUMERIK CNC suporta arquivos de sistema FAT16 e FAT32 para ... CompactFlash Cards. É necessário formatar o cartão de memória caso deseja-se utilizar cartões de memória de outros dispositivos ou caso deseja-se garantir a compatibilidade com o SINUMERIK. De qualquer forma, a formatação irá eliminar todos os dados permanentemente.
- Não remova o cartão de memória enquanto ele esteja sendo acessado. Isto pode causar danos ao cartão de memória e o SINUMERIK, além dos dados no cartão.
- Caso não seja possível utilizar o cartão de memória no SINUMERIK, provavelmente é porque o cartão não está formatado para o sistema do controlador (ex: Arquivo de sistema de Ext3 Linux), o sistema de arquivo do cartão de memória está com falhas ou é o cartão de memória errado.
- Insira o cartão de memória cuidadosamente no lado correto no slot de cartão de memória (Observar indicadores, setas ou similares). Desta forma evita-se danificar mecanicamente o cartão de memória ou o dispositivo.
- Apenas utilize cartões de memória que foram aprovados pela Siemens para o uso com SINUMERIK. Mesmo que o SINUMERIK aceite cartões de memória da indústria geral, é possível que alguns cartões de alguns fabricantes não funcionem perfeitamente neste dispositivo ou não é completamente compatível com este (pode-se obter informações sobre compatibilidade do cartão de memória com seu fabricante ou fornecedor).
- O "CompactFlash® 5000 Industrial Grade" CompactFlash Card da SanDisk foi aprovado pelo SINUMERIK (No de encomenda 6FC5313-5AG00-0AA0).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Instruções de segurança

Este manual contém instruções que devem ser observadas para sua própria segurança e também para evitar danos materiais. As instruções que servem para sua própria segurança são sinalizadas por um símbolo de alerta, as instruções que se referem apenas à danos materiais não são acompanhadas deste símbolo de alerta. Dependendo do nível de perigo, as advertências são apresentadas como segue, em ordem decrescente de gravidade.

Perigo

Indica perigo iminente o qual, se não evitado, resultará em morte ou sérios ferimentos ou danos materiais substanciais.

t

Alarme

Indica perigo iminente o qual, se não evitado, poderá resultar em morte ou sérios ferimentos ou danos materiais substanciais.

Cuidado

acompanhado do símbolo de alerta, indica um perigo iminente que pode resultar em lesões leves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

Cuidado

não acompanhado do símbolo de alerta, significa que podem ocorrer danos materiais, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

Atenção

significa que pode ocorrer um resultado ou um estado indesejado, caso a instrução correspondente não for observada.

Ao aparecerem vários níveis de perigo, sempre será utilizada a advertência de nível mais alto de gravidade. Quando é apresentada uma advertência acompanhada de um símbolo de alerta relativamente a danos pessoais, esta mesma também pode vir adicionada de uma advertência relativa a danos materiais.

Pessoal qualificado

O equipamento/sistema em questão somente pode ser ajustado e operado com base nesta documentação. A colocação em funcionamento e operação apenas deve ser realizada por pessoal qualificado. O pessoal qualificado, de acordo com as instruções técnicas de segurança desta documentação, são pessoas que detém a autorização de operar, aterrar e identificar equipamentos, sistemas e circuitos elétricos conforme os padrões da técnica de segurança.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Índice

1 Fundamentos 1-9
1.1 Assunto deste manual 1-9
1.2 Estrutura de descrição do alarme 1-9
1.3 Faixa de números de alarmes 1-11
1.4 Vista geral dos alarmes de erros de sistema 1-14

2 Vista geral de alarmes 2-15
2.1 Alarmes NCK 2-15
2.2 HMI-Alarmes 2-562
2.3 SINAMICS-Alarmes 2-636
2.4 Alarme de acionamento 2-1032
2.5 PLC-Alarmes 2-1042

3 Lista de números de ações 3-1063

4 Reações do sistema 4-1079
4.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK 4-1079
4.2 Critério de eliminação para alarmes 4-1082
4.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS 4-1083

A Apêndice A-1087
A.1 Abreviações A-1087

© Siemens AG 2009 All Rights Reserved

© Siemens AG 2009 All Rights Reserved

Fundamentos 1

1.1 Assunto deste manual

A intensão deste manual é ser referência de trabalho. Este permite ao operador de máquina:

- Para avaliar corretamente situações especiais durante a operação da máquina.
- Para apurar a reação do sistema em situações especiais
- Para utilizar a possibilidade de operação contínua seguidas de situações especiais.
- Para seguir referências à outras documentações contendo detalhes adicionais.

Escopo

Este manual descreve os alarmes/mensagens da área do NC Kernel (NCK), do PLC e os acionamentos.

Em cada capítulo os alarmes são distribuídos pelos números dos alarmes de forma crescente. A seqüência não é contínua.

1.2 Estrutura de descrição do alarme

Cada alarme consiste em um número de alarme e um texto. Existem 4 categorias descritas:

- Explicação
- Reação
- Solução
- Continuação do programa

Para explicações mais detalhadas da categoria "Reação" encontra-se em Capítulo: "Reações do sistema em alarmes"

Para explicações mais detalhadas da categoria "Continuação do programa" encontra-se no Capítulo: "Critério de eliminação para alarmes"

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Estrutura dos alarmes do SINAMICS para faixa de 200 000 - 299 999

Cada alarme (falha ou aviso), consiste em um número, localização (opcional) e texto de alarme, é indicado com informações adicionais para as seguintes categorias:

- Reação
- Quitação
- Causa
- Solução

Observação

Ao invés do<local>, o seguinte é indicado na exibição do alarme:

- Nome do eixo e número do acionamento ou
- Número do barramento ou escravo de PROFIBUS DP afetado

Para explicações mais detalhadas da categoria "Reação"/"Quitação" encontra-se em
Capítulo: "Reações do sistema em alarmes SINAMICS"

"Causa":

Para a causa do alarme/aviso, o valor da falha/aviso é preparado o quanto antes em formato texto.

Lista de ações

As ações descritas nos textos de alarmes ("Ação %---") são explicadas em detalhes no capítulo "Lista de ações".

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

1.3 Faixa de números de alarmes

NCK-Alarme

Tabela 1-1 Faixa de números de alarmes

000 000 - 009 999	Alarmes gerais
010 000 - 019 999	Alarmes de canal
020 000 - 029 999	Alarmes de eixo/fuso
060 000 - 064 999	Alarmes de ciclos da SIEMENS
065 000 - 069 999	Alarmes de ciclos do usuário
070 000 - 079 999	Ciclos de compilação de fabricante e OEM

HMI-Alarme/Mensagem

Tabela 1-2 Faixa de números de alarmes, continuação

100 000 - 100 999	Sistema básico
101 000 - 101 999	Diagnóstico
102 000 - 102 999	Serviço
103 000 - 103 999	Máquina
104 000 - 104 999	Parâmetro
105 000 - 105 999	Programação
106 000 - 106 999	Reserva
107 000 - 107 999	OEM
108 000 -108 999	HiGraph
109 000 - 109 999	Sistemas distribuídos (M ao N)
110 000 - 110 999	Ciclos
113 000 - 113 999	HMI-Embedded
114 000 - 114 999	HT 6
119 000 - 119 999	OEM
120 000 - 129 999	HMI Advanced
130 000 - 139 999	OEM
142 000 - 142 099	RCS Viewer Embedded / RCS Host Embedded
149 000 - 149 999	ePS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

SINAMICS-Alarmes (Falhas/Avisos)

Tabela 1-3 Faixa de números de mensagens, continuação

201 000 - 203 999	Control Unit
204 000 - 204 999	Reservado
205 000 -205 999	Power Unit
206 000 - 206 999	Alimentação
207 000 - 207 999	Acionamento
208 000 - 208 999	Option Board
209 000 - 212 999	Reservado
213 001 - 213 002	Licença
230 000 - 230 999	DRIVE-CLiQ-Componente Power unit
231 000 - 231 999	DRIVE-CLiQ-Componente encoder 1
232 000 - 232 999	DRIVE-CLiQ-Componente encoder 2
233 000 - 233 999	DRIVE-CLiQ-Componente encoder 3
234 000 - 234 999	Reservado
235 000 - 235 999	Módulo terminal 31 (TM31)
236 000 - 236 999	Reservado
240 000 - 240 999	Extensão do controlador (NX32)
241 000 - 248 999	Reservado
249 000 - 249 999	SINAMICS GM/SM/GL
250 000 - 250 499	Communication Board (COMM BOARD)
250 500 - 259 999	Reservado

Alarmes de acionamento

Tabela 1-4 Faixa de números de mensagens, continuação

300 000 - 399 999	Alarmes gerais de acionamento

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

PLC-Alarmes/Mensagens

Tabela 1-5 Faixa de números de alarmes, continuação

400 000 - 499 999	Alarmes gerais de PLC
500 000 - 599 999	Alarmes de canal 2)
600 000 - 699 999	Alarmes de eixo/fuso 2)
700 000 - 799 999	Área de usuário 2)
800 000 - 899 999	Seqüências / Diagramas 2)
(810 001 - 810 009	Mensagens de falha do sistema do PLC 1))

1) Mais informações detalhadas está disponível através de funções de diagnóstico (buffer de diagnóstico) do SIMATIC STEP 7.

2) Os alarmes de PLC na faixa 500000 - 899999 são configurados e descritos pelo fabricante da máquina.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

1.4 Vista geral dos alarmes de erros de sistema

Erros de sistema

Os alarmes seguintes são erros de sistema:

1000	1005	1013	1017
1001	1010	1014	1018
1002	1011	1015	1019
1003	1012	1016	1160

Os alarmes de erros do sistema não são descritos em detalhes. Caso ocorra estes erros, favor entrar em contato com o hotline e fornecer os seguintes dados:

- Número do alarme
- Texto de alarme
- Número de erro de sistema interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Vista geral de alarmes 2

2.1 Alarmes NCK

0 Nao existe (outro) alarme

Definições: Se a comunicação (serviço variável) pede mais alarmes que atualmente disponível na lista de alarmes, este alarme é comunicado como uma indicação de fim-de-arquivo.

Reação: Não há reação ao alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Interno

1030 Erro de sistema no módulo Link, código de erro %1, tipo de erro %2

Parâmetros: %1 = número hex. do Link-Error
%2 = número hex. do tipo do Link-Error

Definições: Este alarme não é um erro de usuário. Um erro interno ocorreu no software do módulo de link. Dois parâmetros são acionados com este erro para serem utilizados com o debug. Eles informam sobre a causa e o local do erro.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline (Tel.: ver página 11 ou Alarme 1000)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

1031 Módulo Link gerou um erro não especificado %1 NCU %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = número hex. do status não especificado em stateOfLinkModules
%2 = número NCU
%3 = comando do módulo Link para o NCK
%4 = status do Link próprio

Definições: Este não é um alarme do usuário.
- Caso NCU== 0 -> um parâmetro diferente de zero não foi encontrado
- Caso NCU não igual a zero -> na conexão com esta NCU foi detectado um erro, para o qual o NC não está habilitado a interpretar. O erro é apresentado como número. É possível que o módulo link NCU tenha uma versão de software mais recente do que o NC.
Os outros parâmetros servem para a localização do erros no software de NC/LINK-MODUL.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline (Tel.: ver página 11 ou Alarme 1000)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

1100 Firmware inválido

Definições: Não foi inserido Memory Card ou foi inserido um Memory Card sem Firmware (licença) válido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline (Tel.: ver página 11 ou Alarme 1000)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2000 Monitoração de sinal de vida do PLC

Definições: O PLC tem que gerar um sinal de vida dentro de um determinado período de tempo (MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). Se isto não ocorrer, será disparado este alarme.
O sinal de vida é uma leitura de um contador acionado na interface interna NC/PLC, que é implementado pelo PLC com o alarme de tempo de 10 ms. O NCK verifica também ciclicamente se a leitura do contador se alterou.

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Verifique o padrão de monitoração de tempo no MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (valor de referência: 100ms).
Determinar causa do erro no PLC e eliminá-la (análise do ISTACK. Se a monitoração ocorreu através de um loop no programa do usuário ao invés de um STOP no PLC, não existe nenhum registro no ISTACK).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2001 PLC não entrou em ciclo

Definições: O PLC tem de gerar, pelo menos, um sinal de vida, dentro do período de tempo especificado no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT (valor padrão: 1 seg.).

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. O tempo de monitoração no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT tem de ser verificado e adaptado ao 1.º ciclo OB1.
- Determinar causa do erro no PLC (loop ou parada no programa do usuário) e eliminá-lo.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2100 Atingido o limite de aviso da bateria NCK

Definições: A monitoração de subtensão da bateria NCK atingiu o nível de pré-alarme. Situa-se entre 2,7-2,9 V (Tensão nominal da bateria é 3,0 -3,1 V a 950 mAh).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. A bateria tem de ser trocada dentro das próximas 6 semanas. Depois disso, o limite de alarme de 2,4 - 2,6 V pode não ser alcançado, devido ao consumo muito elevado de corrente das memórias RAMs.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2101 Alarme da bateria NCK

Definições: A monitoração de subtensão (2,4 - 2,6 V) da bateria NCK foi acionada durante o funcionamento cíclico.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Caso a bateria NCK seja trocada sem interromper a alimentação de energia, não haverá perda de dados. Desta forma, a produção pode ser reiniciada sem serem necessárias outras medidas. (Um capacitor de buffer na NCK mantém a tensão de alimentação durante pelo menos 30 min - dentro deste período de tempo, uma troca de bateria também pode ser efetuada com o comando desligado).
O Sinumerik possue duas peças da NCU para compor (ventilador/bateria) em um módulo mecanicamente substituível de forma facilmente acessível.
Quando o módulo de bateria estiver desconectado durante a operação, o módulo também pode ser separado do ventilador. Por isso a bateria deve apenas ser substituída durante a operação, caso a produção não possa ser parada.
Caso não seja possível substituir rapidamente a bateria, um segundo módulo ventilador/bateria deve estar disponível para o uso durante o processo de substituição. Este deve ser conectado na NCU durante a substituição da bateria.
Neste contexto note que para um funcionamento seguro do '840D sl' este irá desligar-se automaticamente após certo tempo, caso o ventilador esteja com defeito ou não conectado; isto irá proteger a NCU de uma danificação térmica (ver Manual: Capítulo sobre módulo duplo ventilador/bateria).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2102 Alarme da bateria NCK

Definições: A monitoração de subtensão.(2,4 - 2,6 V) da bateria NCK foi acionada durante o período de inicialização do sistema.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o departamento de manutenção autorizado. Retirar a gaveta da bateria / ventilador no módulo NC e trocá-la (Tipo: Bateria de lítio com terminais de conexão, Tamanho 1/2 AA, 850 mAh, min. 3,2 V).
Em seguida, o sistema tem de ser recarregado, considerando-se que, devido à tensão de alimentação fraca durante a última fase de desconexão, ocorreu perda de dados na memória RAM (Ver modo de procedimento nas instruções de funcionamento cap. 2.2).
Foram eventualmente alterados ou totalmente perdidos os seguintes dados:
- Dados de máquina do NC
- Dados de máquina do acionamento
- Dados de máquina do painel de comando
- Dados de máquina opcionais
- Dados do usuário (setting data)
- Variáveis do usuário
- Subrotinas globais
- Ciclos e macros
- Dados de máquina do PLC
- Programa básico do PLC
- Programa PLC do usuário e todos os Dados PLC do usuário

Os dados do usuário na NCK e PLC, que foram alterados durante o processo de produção desde o último salvamento dos dados (p.ex. dados da ferramenta e da peça), têm de ser corrigidos manualmente, e ajustados à situação atual da máquina!

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2110 Alarme de temperatura NCK

Definições: O sensor de temperatura atingiu o nível de monitoração de 60°C ± 2,5°C.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para cancelar o sensor, é necessário uma redução da temperatura de 7°C.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2120 Alarme do ventilador NCK, tipo %1

Definições: O ventilador consiste em um motor de 26 VDC com um comutador eletrônico (Velocidade de rotação nominal: cerca de 8700 rpm). O sinal do comutador é utilizado para a monitoração da velocidade de rotação, velocidade de rotação: < 7500 rpm.
Caso o ventilador esteja com defeito, os módulos Solutionline são desligados automaticamente para prevenir de danificação mecânica (ver Manual: Capítulo sobre módulo duplo ventilador/bateria). Isto se aplica, caso o alarme de ventilação for tipo 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. A gaveta que contém o ventilador e a bateria NCK tem de ser trocada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2130 Subtensão 5V/24V do encoder ou 15V do conversor digital-analógico

Definições: A alimentação de tensão (5V / 24V) dos encoders ou (+/-15V) dos conversores digital-analógico falhou.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Verificar se existe curto-circuito nos encoders e nos cabos dos mesmos (retirar o cabo, desta forma o erro não deverá ocorrer). Verificar a tensão de alimentação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2140 A posição atual da chave de serviço força, no próximo POWER ON, ao apagamento da memória SRAM (reinicialização geral ativa)

Definições: Atualmente, a chave de inicialização encontra-se em reset geral, o que faz com que, ao efetuar o próximo reset do grupo, a memória SRAM deste grupo seja apagada. Em consequência, perde-se a memória de dados do NC.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repor a chave de inicialização em zero.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

2190 Módulo HW para a comunicação com o aparelho de digitalização não existe

Definições: Através do MD $MN_ASSIGN_DIGITIZE_TO_CHAN, a função de digitalização foi atribuída a um canal, sendo, desta forma, ativada. A função necessita de um módulo de Hardware (RS422-Board inserido na NCU) para a comunicação com o aparelho de digitalização. Não foi possível encontrar este módulo na inicialização.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir módulo de comunicação ou retirar atribuição do canal.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2192 Não está presente nenhum módulo NCU-Link, MD %1 resetado

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar a funcionalidade de NCU-Link, mas hardware não está presente. O MD foi zerado. Ocorre apenas no sistema NCU-Link.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Instalar módulo de hardware e voltar a ativar a função (MD)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2193 'Safety Integrated' não disponível para eixos ligados %1

Parâmetros: %1 = índice do eixo de máquina

Definições: A função "Safety Integrated" não está disponível para um eixo interligado. Somente ocorre com sistema de NCU interligado

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilize funções "Safety Integrated" para eixos local somente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2194 Eixo Link ativo e $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE != 3

Definições: Pelo menos um eixo deverá ser distribuído através do NCU-Link, passando o dado de máquina $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE == 3. Somente ocorre em sistemas NCU-Link.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Colocar o dado de máquina $MN_SERVO_FIFO_SIZE! = 3.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2195 [Canal %1:] Eixo %2 Puncionamento em alta velocidade impossível via Link

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi feita uma tentativa em ativar puncionamento em alta velocidade para um eixo programado em uma NCU diferente de onde se encontra o acionamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Puncionamento em alta velocidade é somente permitido para uma única NCU.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2196 Link de eixo ativo e MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE !=%1

Parâmetros: %1 = Valor requerido no MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE !=%1

Definições: Ocorre somente com sistema de link NCU.
- Possíveis causas da falha:
- Pelo menos um eixo foi programado via link DC, portanto o dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser 3 ou 4.
- O ciclo IPO desta NCU é mais rápido que o ciclo de comunicação do link , portanto o dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser carregado com o valor proposto pelo alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O dado de máquina MD18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE deve ser carregado com o valor proposto pelo alarme.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2200 [Canal %1:] As funções corte rápido/puncionamento não são permitidas em diversos canais.

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi tentado ativar a função corte rápido ou "puncionamento em um canal, enquanto uma destas se encontrava ativa em outro canal. Estas funções só podem ser ativadas simultaneamente dentro do mesmo canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A funções funções corte rápido/puncionamento só podem existir simultaneamente no mesmo canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

2900 O reboot ocorre com retardo

Definições: O alarme informa sobre um reboot com retardo.
O alarme somente ocorre quando o Reboot foi executado através da HMI e o MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME for especificado maior do que zero.
O alarme pode ser suprimido com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK BIT 20

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: veja MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME e MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

3000 Parada de emergência

Definições: A solicitação de parada de emergência está ativa na interface NCK/PLC DB10 DBX56.1 (parada de emergência)

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Eliminar a causa da parada de emergência e confirmá-la através da interface PLC/NCK DB10 DBX56.2 (confirmação de parada de emergência).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4000 [Canal %1:] Dado de máquina %2 [%3] contém lacuna na atribuição dos eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Definições: A atribuição de um eixo de máquina a um canal através do dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED tem de ocorrer sem lacunas. Durante a partida do sistema (Power On) as lacunas são reconhecidas e exibidas como alarme.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. As entradas para os índices dos eixos de máquina utilizados no canal devem ser contíguos na tabela MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sem lacunas. Lacunas na atribuição de eixos de canal devem ser habilitadas através do MD11640 $MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4001 [Canal %1:] Eixo %2 definido por mais que um canal, via dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Índice: Número do eixo da máquina
%3 = String: Valor do MD

Definições: No dado de máquina específico do canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... número do canal, m ... número do eixo do canal, x ... número do eixo da máquina) um eixo da máquina foi atribuído a vários canais, sem que tenha sido definido um canal mestre para este eixo. Normalmente, não faz sentido atribuir um eixo de uma máquina a vários canais. Em casos excepcionais pode ser efetuada uma parametrização múltipla se for definido um canal mestre para esse eixo. A configuração dos canais pode ser efetuada de acordo com as necessidades do programa de usinagem, por meio de uma palavra-chave (ainda a ser definido em uma versão posterior do produto).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Definir um canal mestre para os eixos, que devem ser utilizados alternadamente em um ou em outro canal pelo programa de usinagem, no dado de máquina específico do eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... número do eixo da máquina, n ... número do canal).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4002 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém um eixo não definido no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: Apenas os eixos ativados no canal através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m podem ser declarados como eixos geométricos ou eixos de transformação através do MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Isto aplica-se também ao MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES. (gx:Índice do eixo geométrico, kx: índice do eixo de canal, k: N.º de eixo do canal, m: N.º do eixo da máquina).
Especificação dos eixos geométricos para os eixos de canal
MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (inclui no. de eixo de canal k):
- Índice do eixo geométrico: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 1
- Índice do eixo geométrico: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 0
- Índice do eixo geométrico: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 3

MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED (incluir eixo de máquina no. m):
- Índice do eixo de canal: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 4
- Índice do eixo de canal: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 5
- Índice do eixo de canal: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 6
- Índice do eixo de canal: 3, 1º canal: 7, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 4, 1º canal: 8, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 5, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 6, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 7, 1º canal: 0, 2º canal: 0

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Corrigir
- MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
- MD24... $MC_TRAFO_AXES_IN_...
- - MD24... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_...
- MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES
- e/ou MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4003 Eixo %1 Atribuição de um canal mestre no dado de máquina %2 incorreta ou ausente

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = String: Valor do MD

Definições: Para algumas aplicações, é comum operar um eixo em vários canais (eixo C ou fuso em único fuso ou máquinas com carros duplos).
Os eixos de máquina que são definidos através do MD específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED em vários canais, devem ser atribuídos a um canal mestre com o MD específico de eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.
Para eixos que são ativados em um único canal, o número deste canal ou zero deve ser inserido como canal mestre.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. MD 20070: Corrigir $MC_AXCONF_MACHAX_USED e/ou MD30550: $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4004 [Canal %1:] Dado de máquina %2 eixo %3 definido várias vezes como eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = índice de eixo

Definições: Um eixo pode ser definido como eixo geométrico apenas uma vez.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4005 [Canal %1:] Número máximo de eixos foi excedido. Limite %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = limite máximo para o número de eixos em um canal

Definições: O dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED define quais os eixos de máquina que podem ser utilizados neste canal. Assim se especifica também o número de eixos ativos no canal. Este limite superior foi excedido. Nota: devido a lacunas entre os eixos de canal, alguns índices de MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED podem ficar sendo não utilizados e não são considerados assim como eixo ativo do canal.
Exemplo:
- CHANDATA(2)
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[0] = 7
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[1] = 8
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[2] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[3] = 3
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[4] = 2
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[5] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[6] = 1
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[7] = 0

Este canal utiliza os cinco eixos de máquina 1, 2, 3, 8, 7. Ele possui 5 eixos ativos de canal.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4006 O número máximo de eixos ativáveis foi excedido (limite %1)

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos no sistema

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos (em função da configuração).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4007 Eixo %1 configuração incorreta de uma NCU mestre no dado de máquina %2

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = String: Valor do MD

Definições: Os eixos de máquina que podem ser ativados em várias NCKs através de MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB, deverão ser configurados a uma NCU mestre, em MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU. Para os eixos configurados em apenas uma NCU, o número desta NCU ou zero deverá ser programado como NCU máster. Uma configuração pode somente ser feita via MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU se o eixo de máquina estiver endereçado via canal (MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED+ MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB).

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU e/ou MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4010 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: Na definição de nomes nas tabelas NCK (arrays) para: eixos da máquina, ângulo Euler, vetores de sentido, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de ponto intermediário foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica (840D: 1-99)
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não deve ser uma palavra chave da linguagem NC (ex: POSA).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.Introduzir os valores para os nomes definidos pelo usuário, com sintaxe correta, nos MDs relacionados na sequência.
- Eixos da máquina: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Ângulos euler: MD10620 $MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Vetores de normal:MD10630 $MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Vetores de direção: MD10640 $MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Parâmetros de interpolação: MD10650 $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Coordenadas de pontos intermediários: MD10660 $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4011 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: Na definição de nomes nas tabelas específicas de canais para eixos geométricos e eixos de canal foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não pode ser uma palavra-chave da linguagem NC (p. ex. SPOS).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Aplicação correta da sintaxe para nomes de utilização definida no MD indicado
- Eixos geométricos: MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
- Eixos de canal: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4012 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: O Valor selecionado não é válido. Valores válidos são:
- AX1 - AXn: denominação dos eixos de máquina
- N1AX1 - NnAXm: denominação de eixos de link (NCU + eixo de máquina). Somente ocorre em configuração nível 'NCU-Link'!
- C1S1 - CnSm: denominação de eixos de container (container + lugar de container). Apenas para configuração nível 'eixos de container'

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar denominação corretas

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4013 Configuração incorreta do NCU-Link pelo dado de máquina %1 = %2, na NCU_1 = %3

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array
%3 = valor do MD da NCU mestre

Definições: Na NCU local foi detectada uma configuração de módulo link diferente da mestre NCU do NCU-cluster. Através da configuração do módulo Link é determinado o padrão de tempo de sistema, a velocidade de comunicação em bauds e a repetição de telegramas máxima possível.
Para tal, utilizam-se os seguintes dados de máquina:
- SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO,
- IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
- LINK_RETRY_CTR,
- LINK_BAUDRATE_SWITCH,
- SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Estes dados de máquina devem conter o mesmo valor em todas as NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Os dados de máquina necessários para a configuração do módulo Link devem ser idênticos em todas as NCUs do cluster.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4014 Eixo %1 definido várias vezes em %2

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = cadeia: dado de máquina

Definições: Aqui um eixo foi parametrizado várias vezes.
O eixo pode ser:
- um eixo de máquina
- um eixo link
- um eixo em um lugar de container

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir a parametrização dos eixos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4016 Eixo %1 já utilizado pela NCU %2

Parâmetros: %1 = índice do eixo de máquina
%2 = número da NCU

Definições: Procurou-se aplicar, a um eixo, valores comando de várias NCU's. Ocorre apenas no sistema de NCU-Link.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir a parametrização dos eixos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4017 Container de eixos %1, lugar %2 já utilizado pela NCU %3

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos
%3 = número da NCU

Definições: Foi feita uma referencia múltipla ao lugar no container de eixos através da tabela lógica de eixos (MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB). Em NCU-Link a referência múltipla pode ser originada também por uma outra NCU do mesmo grupo.
Exemplo: O container1 lugar1 foi incorretamente referenciado duas vezes
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[0] = CT1_SL1
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[6] = CT1_SL1

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Atribuição correta e completa dos lugares no container. Verifique os dados de máquina para a configuração da tabela de eixos lógicos (MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4018 Container de eixos %1, posição %2 não é utilizado por nenhum canal

Parâmetros: %1 = número do container de eixos
%2 = localização no container de eixos

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O lugar no container não é parametrizado por nenhum canal.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Atribuição correta e completa dos lugares de container. Verificar os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4019 Container de eixos %1: avançamento no estado atual da NCU %2 não é permitido

Parâmetros: %1 = número da NCU
%2 = número do container de eixos

Definições: Este erro ocorre apenas no avançamento direto do container. No avançamento direto do container, só um canal deve ativar a instrução de linguagem NC para o avançamento do container. Para assegurar isso, os outros canais devem encontrar-se no estado de Reset, e os eixos devem parados neste momento.
Em NCU-Link, a condição acima mencionada aplica-se a todos os canais do grupo de NCUs.
Parâmetros de erro:
- 1 : NC Pronto ausente
- 16: Pelo menos um outro canal está ativo
- 35: Eixo AXCT é um eixo/fuso escravo ativo
- 36: Eixo AXCT é um eixo mestre ativo
- 39: Bloqueio de eixo/fuso ativo
- 40: Variação de avanço ativa para um eixo AXCT
- 41: Substituição de eixo ativa para um eixo AXCT
- 42: Interpolação ativa para um eixo tipo container
- 46: Fuso com diferentes ciclos IPO nas NCUs
- 47: Nova configuração ativa

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser interrompido com Reset, assim como todos os outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4020 Identificador %1 utilizado várias vezes no dado de máquina %2

Parâmetros: %1 = String: Identificador
%2 = String: Valor do MD

Definições: Na determinação dos nomes nas tabelas NCK (Arrays) para: eixos de máquinas, ângulos de euler, vetores de direção, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de pontos intermediários, foi utilizado um nome, que já existe no comando.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 32 caracteres)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4021 [Canal %1:] Identificador %2 utilizado várias vezes no dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Identificador
%3 = String: Valor do MD

Definições: Na determinação do nome nas tabelas dos canais para eixos geométricos e eixos de canal, foi utilizado um identificador, que já existe no comando.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 32 caracteres)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4022 [Canal %1:] Eixo %2: Ativação de contentor de eixo %3 não permitida: desl. pto. zero ext. ativo.

Parâmetros: %1 = canal
%2 = eixo/fuso
%3 = número do container de eixos

Definições: A ativação do posicionamento do container de eixos não é possível, está ativo um deslocamento externo de zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com Reset, o deslocamento externo de zero deve ser desativado antes de ser ativado o container de eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4023 Posicionamento do container de eixos %1 não é permitido, container de eixos %2 está a posicionar

Parâmetros: %1 = Container de eixos.
%2 = Container de eixos.

Definições: Somente um container de eixos pode estar girando ao mesmo tempo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Cancelar o programa mediante RESET, ou sincronizar a execução de programa (NCUs, canais) de forma a que esteja ativo, ao mesmo tempo, apenas um container de eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4024 Configuração de eixo inválida devido à falta de dados de máquina para o container de eixos

Parâmetros: %1 = número da NCU
%2 = número do container de eixos

Definições: Não se conseguiu criar a configuração de eixo devido à falta de dados de máquina para o container de eixos. Este erro só pode surgir em consequência de erros na comunicação. A falha de comunicação deverá ser indicada adicionalmente por outros alarmes.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC não está pronto.
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar os problemas na comunicação de Link (ver demais mensagens de alarme presentes)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4025 [Canal %1:] Eixo %2: Ativação de contentor de eixo %3 não permitida: Master-Slave ativo.

Parâmetros: %1 = canal
%2 = eixo/fuso
%3 = número do container de eixos

Definições: A ativação do posicionamento do container de eixos não é possível, porque está ativo um acoplamento Mestre-Escravo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Cancelar o programa com RESET. Se necessário, desconectar o acoplamento Mestre-Escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4026 Dado de máquina %1[%2], eixo Link NC%3_AX%4 não é utilizado por nenhum canal

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array
%3 = número da NCU
%4 = número do eixo de máquina

Definições: O eixo Link não está sendo parametrizado por nenhum canal.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir e completar a parametrização lógica dos eixos. Verificar os dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4027 Atenção: O MD %1 foi alterado também para os outros eixos do container de eixos %2

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = número do container de eixos

Definições: Mensagem para o usuário de que a alteração do dado de máquina do eixo foi efetuada também para todos os outros eixos do mesmo container de eixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: nenhuma

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4028 Atenção: Os dados de máquinas dos eixos nos containeres de eixos foram adaptados

Definições: Mensagem para o usuário de que foram adaptados os dados de máquina dos eixos nos containeres de eixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: nenhuma

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4029 Atenção: Na próxima inicialização serão adaptados os dados de máquinas de eixos no container de eixos %1

Parâmetros: %1 = número do container de eixos

Definições: Mensagem para o usuário de que os dados de máquina dos eixos no container de eixos serão adaptados na próxima inicialização. Um container de eixos possibilita qualquer troca de eixos entre canais e entre NCUs. A fim de possibilitar esta troca sem quaisquer conflitos, os eixos devem mostrar, dentro do mesmo container de eixos, um comportamento semelhante. O primeiro eixo no container de eixos determina os dados de máquina que devem ser iguais também para os outros eixos do container de eixos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: nenhuma

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4030 [Canal %1:] Identificador ausente no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: De acordo com a configuração de eixo nos dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, espera-se um identificador de eixo para o dado de máquina exibido.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar a configuração de eixos e introduzir o identificador ausente no MD ou, se o eixo não deveria existir, introduzir para este eixo de canal o eixo de máquina zero no dado de máquina específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. Caso se trate de um eixo geométrico, que não deve ser utilizado (isto se aplica somente para 2 eixos de usinagem p.ex. tornos), deve-se introduzir eixo de canal zero, adicionalmente, no MD específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4031 [Canal %1:] Eixo Link %2 definido para vários canais no dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Índice: número de eixo para a parametrização de eixos lógico
%3 = String: Valor do MD

Definições: Ocorre somente no sistema Link da NCU. O eixo referido foi definido, no dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED, várias vezes ou em vários canais. Se quiser defini-lo em vários canais deverá atribuir ao eixo em questão, através do dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, um canal mestre. Este erro só pode ocorrer se no caso de um eixo Link NCU. A causa para esta definição errada também pode ser a falha da comunicação NCU-Link. A falha da comunicação Link deverá ser indicada adicionalmente por outros alarmes.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ou atribuir um canal mestre. No caso de falha da comunicação Link deverá primeiro se eliminar estas causas de erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4032 [Canal %1:] Identificador incorreto para eixo de faceamento %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Definições: De acordo com a configuração de eixo no MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES ou MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF espera-se, na posição indicada, um identificador de eixo de faciamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Completar o identificador correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4033 Atenção: Comunicação NCU-Link ainda não pôde ser estabelecida

Definições: Não se conseguiu estabelecer a comunicação NCU-Link , devido a outros alarmes devido a outros alarmes presentes. Este é o caso, por exemplo, se na partida o sistema reconhecer e modificar tempos de ciclos incorretos (ver alarme 4110).

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique e elimine os outros alarmes e reinicialize o NC.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4034 Eixo Link local %1 não permitido devido a diferentes ciclos de interpolação = %2/%3

Parâmetros: %1 = nome do eixo
%2 = ciclo de interpolação local
%3 = ciclo de interpolação máx.

Definições: Eixos Link locais só são permitidos na NCU se o ciclo de interpolação configurado corresponder ao ciclo de interpolação mais lento da união de NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Remover o eixo link local (ver MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB e MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1) ou adaptar o ciclo de interpolação. (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4035 Ciclo de interpolação da NCU%1 = %2 incompatível com NCU%3 = %4

Parâmetros: %1 = NCU_número1
%2 = valor do MD da NCU_número1
%3 = NCU_número2 (com o ciclo de interpolação mais lento)
%4 = valor do MD da NCU_número2

Definições: Surgirá apenas em sistemas de link de NCU. Os ciclos de interpolação das NCUs referidas no alarme não se adaptam. O ciclo de interpolação mais lento numa união NCU-Link deve ser um múltiplo inteiro de todos os outros ciclos de interpolação projetados.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configurar, de forma adequada, MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO em todas as NCUs da união Link.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4036 Configuração NCU link incorreta pelo MD %1

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: Somente ocorrerá com sistemas NCU link. Diferentes tempos de ciclos de interpolação e de controle de posicionamento foram parametrizados nas NCUs do mesmo grupo de link. Isto somente será possível se a função FAST-IPO-LINK in MD18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK tenha sido ativada.
Cuidado: Para utilização em diagnóstico, dois alarmes contendo parâmetros são enviados juntos com este alarme.
- 1. Parâmetro: Tempo de ciclo do controle de posicionamento IPO desta NCU.
- 2. Parâmetro: Tempo de ciclo do controle de posicionamento IPO de outra NCU.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Ativar a função FAST-IPO-LINK no MD18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK
- Ou não programe valores diferentes para o ciclo de controle de posicionamento ou para o ciclo IPO nas NCUs (Veja MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO e MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4040 [Canal %1:] Identificador de eixo %2 inconsistente em relação ao dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: identificador de eixo
%3 = String: Valor do MD
%4 = Não há eixos de canal suficiente digitados no MD exibido.

Definições: A utilização do identificador de eixo indicado no MD exibido não é consistente com a configuração de eixo do canal especificado nos MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Somente com a ativação do ciclo compilador 'OEM transformation': Quantidade insuficiente de eixos e canais introduzidos no dado de máquina mencionado no alarme.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor informe pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar e corrigir o identificador utilizado nos MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e/ou MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
Somente com o compilador de ciclo ativo 'OEM transformation': Em adição ao MDs indicados, verifique e corrija MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] da transformação OEM ativada por meio do manual 'Description of Functions'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4045 [Canal %1:] Conflito entre o dado de máquina %2 e o dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD

Definições: A utilização do dado de máquina %2 gera um conflito com o dado de máquina %3

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir a utilização dos dados de máquina especificados.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4050 Identificador de código NC %1 não pode ser reconfigurados no %2

Parâmetros: %1 = String: identificador antigo
%2 = String: identificador novo

Definições: Não foi possível renomear um código de NC pelas seguintes razões:
- O identificador antigo não existe
- O novo identificador está dentro de outra faixa.
Códigos de NC podem ser reconfigurados via dados de máquina desde que permaneçam dentro de uma mesma faixa.
Tipo 1: Códigos G "reais":: G02, G17, G33, G64,...
Tipo 2: Códigos G nomeados: ASPLINE, BRISK, TRANS,...
Tipo 3: endereços configuráveis: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina MD10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (nível de proteção 1).
A lista deve ser elaborada da seguinte forma.
Endereço par: para identificadores alteráveis.
Endereço ímpar: Novo Identificador
p.ex.:$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = 'ROT'
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = ' '
cancela a função ROT do comando

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4060 Os dados de máquina standard foram carregados (%1, %2, %3, %4)

Parâmetros: %1 = Identificador 1
%2 = Identificador 2
%3 = Identificador 3
%4 = Identificador 4

Definições: Os MD's standard foram carregados devido
- um cold start o qual foi solicitado ou
- a tensão do buffer MD falhou, ou
- uma inicialização foi solicitada para o carregamento dos dados de máquina padrão (MD11200 $MN_INIT_MD).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Após o carregamento automático do MD standard, os MD específicos da máquina têm de ser introduzidos/carregados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4062 A cópia de backup foi carregada

Definições: Os dados do usuário salvos em memória flash foram carregados para a memória SRAM.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar novamente dados específicos da máquina, se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4065 Memória buffer foi restaurada do disco rígido (possível perda de dados !)

Definições: Somente ocorre no SINUMERIK 840D / 840Di sl / 802D.
!! Apenas 840Di sl
Os dados de usuário do NC, assim como os dados remanescentes do PLC, estão armazenados na memória estática (SRAM) da placa MCI. A cada "NCK-POWER ON-Reset" ou encerramento do Windows XP realizado corretamente, o conteúdo da SRAM é gravada como imagem SRAM no disco rígido da PCU. A imagem SRAM anterior será encaminhada para o backup de SRAM, que também é gravado no disco rígido da PCU.
O backup da SRAM é utilizado nos seguintes casos e com a indicação do alarme 4065:

Nº de série de HW	SRAM placa MCI	imagem SRAM
Placa MCI	"OK"	"OK"
1. conhecido	não	não
2. desconhecido	sim	não
3. desconhecido	não	não

!! Apenas 802D
A causa do alarme está em um excesso do tempo de backup (buffer). Certifique-se de que o tempo de operação do comando corresponde as especificações no seu manual de colocação em funcionamento. A atual cópia de segurança da memória armazenada foi criada através da última cópia de segurança de dados realizada internamente através da softkey "Salvar Dados" na HMI.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Execute um POWER ON reset.
!!Apenas 840Di / 840Di sl:
O alarme 4065 também deve ser confirmado após um Reset de POWER-ON através da interface HMI:
Interface de operação HMI: Mudança de áreas de operação > Diagnóstico > Diagnóstico NC/PLC > Diagnóstico > Tecla "Confirmação de alarme 4065"
Nota
Para confirmar o alarme através de softkey, deve-se passar para próxima barra de softkeys através da tecla "ETC".

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4070 Dados de máquina normativos alterado.

Definições: O comando utiliza medidas internas físicas (mm, grau, s, para trajetória, velocidades, acelerações, entre outros). Durante a programação ou salvamento de dados alguns destes valores são introduzidos ou enviados utilizando diferentes unidades (rev./min, m/s2, etc.).
A conversão é feita com fatores de escala que podem ser introduzidos (MD específico de sistema - Array MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF USER_DEF[n] (n ... número de índice 0 - 10), quando o respectivo bit da máscara seja colocado em '1'.
Caso o bit da máscara esteja com o valor '0', o cálculo do valor de medida efetua-se com os fatores standard internos.
Os seguintes dados de máquina influenciam o valor de medida de outros MD:
MD10220: $MN_SCALING_USER_DEF_MASK
MD10230: $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF
MD10240: $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
MD10250: $MN_SCALING_VALUE_INCH
MD30300: $MA_IS_ROT_AX
Após uma alteração destes dados, uma inicialização da NCK tem que ser executada. Somente após é que a introdução dos dados dependentes é executada corretamente.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Caso o alarme tenha sido indicado após o carregamento de um arquivo MD consistente em si, o carregamento tem de ser repetido com uma nova inicialização da NC. (O arquivo contém dados de máquina dependente de fatores de escala, que devem ser assumidos com uma nova inicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4071 Verificar a posição do encoder

Definições: Foi alterado um dado de máquina que tem influência no valor da posição de um encoder absoluto.
Verificar os valores de posição.
Para encoders absolutos:
O ajuste do encoder foi alterado, a referência da máquina da posição de eixo pode estar alterada, verificar o ajuste do encoder.
Outros encoders:
O ponto de referência da posição do eixo foi alterada, verificar o processo de referenciamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4073 Funções de ciclos compilados definem o número de dado de máquina %1 várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do dado de máquina

Definições: Este alarme só pode surgir na colocação em funcionamento de funções de ciclos compilados. Duas aplicações de ciclos compilados diferentes utilizam o mesmo número de dado de máquina. O dado de máquina definido duas vezes é deslocado para um números livre superior a 64000.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O erro não tem consequências para a operabilidade dos dados de máquina e a função da aplicação de ciclo de compilação. Para chegar a acordo com a documentação dos dados de máquina dos ciclos compilados, deverá entrar em contato com o fornecedor do ciclo de compilação. O erro só pode ser eliminado por uma modificação do software pelo fornecedor.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4075 Dado de máquina %1 (e eventualmente outros) não foi alterado -nível de acesso %2 necessário

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Nível de proteção do MD contra escrita

Definições: No processamento de um arquivo TOA ou na introdução de dados de máquina do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa continua. Este alarme é colocado somente quando a violação de acesso é detectada pela primeira vez.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4076 %1 dados de máquina não podem ser alterados com o nível de acesso %2

Parâmetros: %1 = Número do MD
%2 = Nível de acesso programado

Definições: No processamento de um arquivo TOA ou quando escrevendo dados do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa seguiu sem interrupção. Este alarme é enviado com o reconhecimento do alarme 4075. Só pode ser cancelado através do Power-On.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4077 Valor novo %1 do MD %2 não foi colocado. Exige %3 bytes a mais de memória %4

Parâmetros: %1 = valor novo do dado de máquina
%2 = número do dado de máquina
%3 = quantidade dos bytes exigidos a mais
%4 = tipo de memória

Definições: Foi feita uma tentativa de atribuir com um novo valor o dado de máquina mencionado para configuração da memória. A alteração não será executada, pois a conseqüência desta seria apagar a memória do usuário. Então a alteração exige mais memória de usuário do que existe disponível.
O terceiro parâmetro indica o número de bytes que excedeu a memória máxima de usuário.
O quarto parâmetro indica o tipo da respectiva memória que teve seu limite excedido.
- "D" indica uma memória de usuário dinâmica e sem buffer (ali estão, por exemplo, as variáveis LUD e definido o tamanho de memória IPO). O tamanho deste tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor do MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC.
- "S" indica uma memória de usuário estática e com buffer (ali normalmente estão os programas de peça, mas também os dados de correção, parâmetros R e dados de ferramentas). Este tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor de MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.
- "iS" indica uma memória de usuário estática e interna e com buffer. Este tipo de memória é determinado pela atual configuração da memória (não pode ser configurada). Algumas poucas funções de NCK utilizam esta memória.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se a alteração foi acidental, então pode-se simplesmente prosseguir. O alarme não possui nenhum efeito negativo. A solução depende do direito de acesso e da atual configuração da memória do NCK:
- a alteração desejada não é possível desta forma -> tentar novamente com um valor menor. Neste caso observar se o valor do número de bytes é alterado.
- É possível expandir a memória? Esta possibilidade depende do modelo empregado. (Não é possível se o parâmetro 4 for igual a "iS").
- A memória de usuário NCK pode estar configurada menor do que o possível. Com o direito de acesso correspondente é possível alterar os dados de máquina (veja acima).
- Se o parâmetro 4 for igual a "iS" e nenhuma ação de sincronização for utilizada, então pode-se definir MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] = 0. Caso contrário a desejada alteração de dados de máquina não poderá ser feita.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4080 Configuração incorreta para o eixo de indexação no MD %1

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: A configuração de uma tabela de posições para um eixo de indexação está incorreta ou o conteúdo da tabela de posições contém um erro ou o comprimento da tabela de posições foi parametrizado com 0.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Dependendo do tipo de erro, são indicados 3 identificadores MD.
1. MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: O erro encontra-se na atribuição múltipla de uma tabela de posições MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) nos eixos de diversos tipos (eixos lineares e circulares).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2. MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: O conteúdo da tabela relacionada está incorreto.
- As posições indicadas têm de ser ordenadas de acordo com o tamanho crescente.
- Uma determinada posição não pode ser colocada repetidamente.
- Caso a tabela seja atribuída a um ou mais eixos modulares, o conteúdo deve encontrar-se apenas no intervalo 0 até <360 graus.
3. MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ou MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2:O comprimento da tabela n de posições apresentada foi estipulado com 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4090 Quantidade excessiva de erros na inicialização

Definições: Durante a inicialização do NC ocorreram mais que <n> erros.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar corretamente os dados de máquina

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4099 %1 erro(s) durante o processo de inicialização dos MDs.

Parâmetros: %1 = Número de erros

Definições: Erros foram gerados durante o processo de inicialização dos dados de máquina. Veja o histórico de inicialização para mais detalhes sobre a descrição dos erros.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

4100 Tempo de ciclo do sistema corrigido para acionamento digital

Definições: MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME (ciclo básico de sistema) e/ou MD10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO (fator de divisão do ciclo de controle de posição para coleta de valores atuais) foram corrigidos.
O novo valor do ciclo básico de sistema pode ser consultado no MD 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.
Para PROFIdrive:
O ciclo de amostragem ao qual o acionamento digital é sincronizado (ciclo básico do acionamento) é definido principalmente pelas pré-definições de ciclo do projeto Step7 (principalmente o rastreamento de ciclo de PROFIBUS e PROFINET).
Um fator de divisão de ciclo adicional e independente para a coleta de valores reais não será necessário (isto é, normalmente aplica-se o MD 10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO = 1).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. A indicação de alarme não pode ser apagada com Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4110 Ciclo IPO alterado para %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo IPO)

Definições: O divisor de ciclo IPO estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo de controle de posição. O divisor (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) foi aumentado.
Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4111 Ciclo PLC ampliado para %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: O divisor de ciclo PLC estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo IPO. O divisor (MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO) foi aumentado.
Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD10074 $MN_PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4112 Ciclo Servo ampliado em %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do Servo)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O MD10060 $POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4113 Ciclo Sysclock ampliado em %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4114 Erro no ciclo DP do SDB

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O ciclo DP no SDB está com erro e não pode ser ajustado. É ajustado o valor default do MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o SDB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4115 Comunicação da taxa de tempo para IPO alterada para %1

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: O valor do dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Isto pode ocorrer se o valor do dado de máquina for menor que um e o tempo então calculado não for múltiplo do ciclo do controle de posicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Por favor verifique para se assegurar que o valor calculado está correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4150 [Canal %1:] Configurada uma chamada de subprograma inválida via funções M

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Os dados de máquina MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] ou MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém dados configurados incorretamente: uma função M, que foi reservada pelo sistema e não pode ser substituída por uma chamada de subprograma, foi especificada em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE para a configuração da chamada de um subprograma via função M:
- M0 a M5,
- M17,M30,
- M19, M40 a M45,
- Função M para a comutação modo fuso/eixo segundo MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (padrão: M70),
- Funções M para corte/punsionamento segundo configuração de MD26008 $MC_NIBBLE_PUNCH_CODE caso foram ativadas por MD26012 $MC_PUNCHNIB_ACTIVATION.
- Adicionalmente M96 a M99 com linguagem externa aplicada (MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE)
O dado de máquina MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém um índice de campo inválido para MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Atualmente, os valores 0 à 9 são permitidos. Os dados de máquina afetados são programados com o valor -1. Isto desativa a função.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configurar a função M em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] com uma função M não ocupada pelo sistema ou um índice array no MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4152 Conf. ilegal da função 'visual. de bloco com valores absolutos'

Definições: A função "visualização de bloco com valores absolutos" foi ilegalmente parametrizada:
- Um comprimento ilegal de bloco foi programado com MD28400 $MC_MM_ABSBLOCK:
Durante a inicialização, o dado de máquina será verificado sobre as seguintes faixas de valores:
0, 1, 128 a 512
- Uma faixa inválida de visualização foi programada com MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[]. Durante a inicialização, os seguintes dados de máquina serão verificados sobre os limites superior e inferior:
0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8
0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP).
Alarme 4152 é emitido se os valores forem violados.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Ajuste os limites de comprimento / visualização com valores permitidos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4160 [Canal %1:] Definido valor inválido de função M para a comutação do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: No dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR, definição do valor da função M para a comutação do fuso ao modo de eixo, foi declarada uma função M que reservada pelo sistema e não pode ser utilizada para a esta tarefa (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Colocar no dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR uma função M não ocupada pelo sistema (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4170 Função M inválida declarada para sincronização de canais

Definições: Um número M entre 0 e 99 foi definido no dado de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ou MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX para a configuração da faixa de número M para a sincronização de canal no modo ISO2/3, ou o dado de máquina MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX é menor que MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique os dados de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN e MD10802$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4180 Função M inválida declarada para liberar ASUP

Definições: Um número de função M inválido foi definido para ativar ASUP. Um número M ilegal foi definido no dado de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT ou no MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT para a configuração da faixa de números M para ativar/desativar a interrupção do programa.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique os dados de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT e MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4181 [Canal %1:] Definição inválida de um número de função M auxiliar

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Para a configuração de uma nova, pré-definida função M, um número foi indicado no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE que já esta ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado (M0 to M5, M17, M30, M40 to M45).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Defina uma função M que não esteja sendo utilizada pelo sistema (M1 to M5, M17, M30, M40 to M45)no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4182 [Canal %1:] Número de função auxiliar M no %2%3, reset dos dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = se necessário, índice MD

Definições: No dado de máquina especificado, um número foi especificado para a configuração de função M que já é ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado para parametrização. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 com uso do dialeto ISO). O valor programado pelo usuário foi alterado ao valor padrão pelo sistema.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configure uma função M no dado de máquina especificado, o qual não está ocupado pelo sistema (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 como código ISO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4183 [Canal %1:] Número ,função auxiliar M numero %2 usada em multiplicidade (%3 e %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da função auxiliar M
%3 = Identificador do dado de máquina
%4 = Identificador do dado de máquina

Definições: No dado de máquina especificado, o mesmo número foi utilizado mais de uma vez para a configuração de uma função M.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique o dado de máquina especificado e crie atribuições únicas para as funções M.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4184 [Canal %1:] Função auxiliar pré-definida inválida %2%3, MD resetado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = identificador dos dados da máquina
%3 = se necessário, índice MD

Definições: No dado de máquina especificado foi inserida incorretamente uma configuração de uma função auxiliar.
O valor utilizado pelo usuário foi resetado pelo sistema ao valor default

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Configurar um valor válido no dado de máquina especificado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4185 [Canal %1:] Configuração inválida de uma função auxiliar %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = tipo da função auxiliar
%3 = extensão
%4 = valor da função auxiliar

Definições: A configuração de uma função auxiliar está errada.
As funções auxiliares pré-definidas não podem ser reconfiguradas por funções auxiliares definidas pelo usuário.
Vide:
MD22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
MD22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
MD22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
MD22035 $MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reconfigurar a função auxiliar

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4200 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Os eixos geométricos representam um sistema de coordenadas cartesianas, no qual a declaração de um eixo geométrico como eixo circular conduz a um conflito de definição.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Remover a declaração de eixo rotativo deste eixo de máquina.
Para este objetivo, o índice do eixo geométrico referido no alarme deve ser determinado por meio do dado de máquina específico de canal MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. O número do eixo de canal é armazenado com o mesmo índice no MD específico de canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. O número de eixo de canal menos 1 fornece o índice do eixo de canal sobre o qual o número do eixo de máquina é encontrado no dado de máquina específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4210 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Se um eixo de máquina é para ser operado como um fuso, este eixo de máquina deve ser declarado como eixo rotativo.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Colocar a declaração dos eixos circulares para este eixo de máquina no MD específico de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4215 [Canal %1:] Fuso %2 Falta declaração de eixo modular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um fuso necessita ser declarado como eixo modular (Posições em [graus]).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4220 [Canal %1:] Fuso %2 declarado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O número do fuso foi declarado repetidamente no canal.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
No MD de eixo MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX é declarado o número do fuso. Pode-se ver através do índice do eixo de máquina em que canal é atribuído este eixo de máquina/fuso. (O número de eixo de máquina encontra-se no MD de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4225 [Canal %1:] Eixo %2 Falta declaração de eixo circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo, Número de eixo

Definições: Um eixo modular necessita ser declarado como eixo circular (Posição em [graus]).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4230 [Canal %1:] Não é possível alteração de dados externa na atual situação do canal

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Não é permitida a alteração deste dado em quanto o programa de usinagem estiver sendo executado. (ex.: Dados do usuário para limitação da área de trabalho ou para avanço de teste).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado deve ser alterado antes da inicialização do programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4240 Excedeu o tempo do ciclo IPO ou do ciclo do controlador de posição, IP %1

Parâmetros: %1 = Local do programa

Definições: As configurações dos ciclos de interpolação e de posição foram alteradas antes da última inicialização, sendo que agora se tem pouco tempo de cálculo disponível para as respectivas operações cíclicas.
O alarme é desencadeado imediatamente após a inicialização quando houver pouco tempo para uma operação, mesmo quando os eixos estiverem parados ou quando o programa NC não tenha sido iniciado. A operação também pode estourar logo após a chamada de funções aritméticas NC durante o processamento do programa.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Tome muito cuidado na otimização dos tempos de ciclo MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO e/ou MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO.
O teste deve ser efetuado com um programa NC que apresente a maior carga possível. Por uma questão de segurança, os tempos determinados devem conter uma margem de segurança de 15 - 25%.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4250 A funcionalidade FastPlcCom não está disponível

Definições: Com este alarme é indicado que o PLC não disponibiliza nenhuma funcionalidade FastPlcCom no start-up, mesmo que esta é solicitada pela NCK

Reação: Visualização de alarme.

Correção: .Fazer o update do PLC com a funcionalidade FastPlcCom ou desativação da funcionalidade FastPlcCom através dos dados NCK da máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4252 Erro de leitura PLCIO: %1

Parâmetros: %1 = Código de erro PLCIO

Definições: Este alarme indica que ocorreu um erro de leitura do PLCIO com o auxílio da funcionalidade FastPlcCom
- O hardware de PLC não existe.
- Transmissão de dados incorreta.
- Funcionalidade já é utilizada pela 'função tecnológica'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados da máquina MD10394 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN / MD10395 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN.
Verificar a configuração de hardware do PLC.
Verificar se 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4254 Erro de escrita PLCIO: %1

Parâmetros: %1 = Código de erro PLCIO

Definições: Com este alarme é indicado que ocorreu um erro de escrita no PLCIO com o auxílio da funcionalidade FastPlcCom
- O hardware de PLC não existe.
- Transmissão de dados incorreta.
- 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar os dados de máquina MD10396 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT / MD10397 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT.
- Verificar a configuração de hardware do PLC
Verificar se 'função tecnológica' já está utilizando a funcionalidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4260 Dado de máquina %1 ilegal

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: O par de cames selecionados não foi ativado pelo MD10450 $MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB, ou foram selecionados vários pares de cames.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Ativar par de cames ou selecionar apenas um par de cames.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4270 Dado de máquina %1 se refere ao byte inativo %2 de entrada e saída da NCK

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice

Definições: O dado de máquina indicado atribuiu a uma função NC um byte de entrada/saída digital ou uma entrada/saída analógica cujo processamento não foi ativado.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina. Ativar através do MD, as necessárias entradas e saídas:
MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
A ativação de entradas e saídas rápidas não requer que o respectivo hardware exista no comando.
Todas as funções que utilizam entradas e saídas rápidas, podem também ser utilizadas pelo PLC, modificando/alterando via interface VDI.
Entradas e saídas ativadas aumentam a utilização de tempo de cálculo do ciclo Ipo porque a manipulação de sinais do PLC é cíclica. Nota: Desativar todas as entradas e saídas que não estão em uso.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4275 Dados de máquina %1 e %2 se referem ao mesmo byte de saída NCK N.º. %3

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = String: Valor do MD
%3 = N.º. da Saída

Definições: Os dados de máquina indicados atribuem duas funções NC a mesma saída digital/análoga.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir a dado de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4280 Byte de configuração NCK de entrada e saída no MD %1[%2] não está compatível com a capacidade do HW

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: Na inicialização, o módulo de entrada/saída configurado não foi encontrado no slot definido.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW, ou corrigir MD, se for necessário. Nota: A monitoração da configuração de HW é executada independentemente do número de entradas e saídas ativadas (MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4282 O hardware das saídas externas NCK foram

Definições: Várias saídas foram configuradas no mesmo byte de hardware.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Alterar os dados de máquina MD10368 $MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT ou MD10364 $MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4285 Erro no bloco terminal %1, código de erro %2

Parâmetros: %1 = Número do bloco terminal (1 ... 4)
%2 = Código de erro

Definições:

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4290 Monitoração de sinal de vida: local bus P não está vivo

Definições: O computador COM tem que alterar em todos os ciclos-SERVO o sinal de funcionamento no P-Bus local. A monitoração de alteração ocorre a cada ciclo IPO. Caso o sinal de funcionamento não tenha sido alterado, este alarme é ativado.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4291 Módulo no bus P local encaixe %1 códigos de erro: %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do slot
%2 = Código de erro
%3 = Código de erro
%4 = Código de erro

Definições: O módulo no slot indicado apresenta um alarme de diagnóstico. A referência do código de erro indicado se encontra na documentação AS300.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4300 Declaração no dado de máquina %1 para eixo %2 não permitida.

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo não pode ser operado como eixo de posicionamento concorrente,
p. ex. porque o eixo é um eixo escravo em um grupo Gantry fechado ou a ser fechado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Reset o MD30450 $MA_IS_CONCURRENT_POS_AX do eixo informado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4310 Não é permitida declaração no MD %1 índice %2

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Definições: O valor do dado de máquina deve ser escrito em ordem ascendente.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4320 Eixo %1 função %2 %3 e %4 não permitida

Parâmetros: %1 = String: identificador de eixo
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Bit
%4 = String: Valor do MD

Definições: As funções declaradas pelos dados especificados da máquina não podem ser ativados simultaneamente para um eixo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Desativar uma das duas funções.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4334 [Canal %1:] A entrada da correção fina no parâmetro %2 do porta-ferramenta orientável %3 é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%3 = Número do porta-ferramenta orientável

Definições: O valor máximo válido numa correção fina de um toolholder orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir valor válido de correção fina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4336 [Canal %1:] O porta-ferramenta orientável No. %2 para transformação de orientação %3 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta orientável
%3 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Definições: O porta-ferramenta orientável e seus dados que deverão parametrizar a transformação da orientação (veja o dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO5_TCARR_NO_...) não existe.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Especificar um número de porta-ferramenta válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4338 [Canal %1:] Tipo de transformação inválido '%2' no toolcarrier %3 para transformador de orientação %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = tipo de transformador
%3 = Número do porta-ferramenta orientável
%4 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Definições: Os parâmetros da transformação da orientação são assumidos dos dados de um porta-ferramenta orientável. Este porta-ferramenta orientável contém um tipo de transformação inválido. (válidos são os tipos T, P e M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir um tipo de transformação válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4340 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de transformação inválido na transformação No. %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da transformação

Definições: Foi especificado um número inválido, ou seja, um número não definido, em um dos dados de máquina TRAFO_TYPE_1 ... TRAFO_TYPE_8. Este alarme também ocorre quando um determinado tipo de transformação somente não é possível no tipo de comando especificado (p. ex. transformação de 5 eixos em um SINUMERIK 802D).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir um tipo de transformação válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4341 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum bloco de dados para a transformação No. %3 está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da transformação

Definições: Para cada grupo similar de transformação (p. ex. transformações de orientação, Transmit, Tracyl etc.) somente está disponível uma quantidade limitada de blocos de dados de máquina (normalmente 2). Se for tentado ajustar mais transformações em um grupo, será emitido este alarme.
Exemplo:
São permitidas duas transformações de orientação. Nos dados da máquina temos por exemplo:
TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1. transformação de orientação
TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3. transformação de orientação ==> Esta entrada causa o alarme

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Especificar dados de máquina válidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4342 [Canal %1:] Dados de máquina inválidos para a transformação geral de 5 eixos, erro n.° %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Tipo de erro.

Definições: Os dados de máquina, que descrevem os sentidos dos eixos e a orientação básica ou os eixos de entrada na transformação geral de 5 eixos, são inválidos. O parâmetro de erro indicado descreve mais detalhadamente a causa do alarme:
- 1: O primeiro eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS1_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 2: O segundo eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS2_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 3: A orientação básica (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) não foi definida (todas três entradas do vetor são 0)
- 4: O primeiro e o segundo eixo são (quase) paralelos
- 5: Com MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_ = 56 (ferramenta rotativa e peça rotativa) não existe nenhuma transformação de 4 eixos, por exemplo, sempre devem haver 2 eixos rotativos. (veja o MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...)
- 6: O terceiro eixo (MD2.... TRAFO5$MC_TRAFO5_AXIS3_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 7: O vetor normal de ferramenta (MD2.... TRAFO6$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 8: A orientação básica de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) e o vetor normal de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) são (quase) paralelos (transformação de 6 eixos)
- 9: O primeiro eixo externo (MD2.... $MC_TRAFO7_EXT_AXIS1_*) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 7 eixos)
-10: Tipo inválido de transformação (MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_...). Para a transformação genérica de 7 eixos foi especificado um tipo de transformação diferente de 24.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Introduzir dados de máquina válidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4343 [Canal %1:] Tentou-se alterar dados de máquina de uma transformação ativa.

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Tentou-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa e ativá-los mediante RESET ou NEWCONFIG.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Colocar dados de máquina válidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4344 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 definido em $NK_NAME[%4] não está disponível no canal atual.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Índice do elemento da cadeia

Definições: Na cadeia de elementos específicos um dado de máquina foi indicado como não disponível no canal atual na seleção de transformação. Isto significa que este eixo está relacionado a outro canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Especificar os eixos disponíveis no canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4345 [Canal %1:] Parametrização incorreta na cadeia de transformação n.° %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da transformação

Definições: Uma transformação encadeada foi incorretamente parametrizada (MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). São possíveis as seguintes causas de erro: A lista das transformações a encadear começa por 0 (Exige-se pelo menos um registro diferente de zero)
- A lista de transformações a serem encadeadas inicia-se com 0 (pelo menos uma entrada diferente de zero é necessário)
- A lista das transformações a serem encadeadas contém o número de uma transformação não existente.
- O número de uma transformação na lista é superior ou igual ao número da transformação encadeada. Exemplo: A transformação em cascata é a quarta transformação no sistema,ex: MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Nesta condição, pode-se inscrever na lista correspondente apenas os valores 1, 2 ou 3 (p.ex. MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...]).
- A parametrização da cadeia é inválida. Atualmente, aplicam-se as seguintes limitações:Podem estar encadeadas, no máximo, duas transformações. A primeira transformação tem de ser uma transformação de orientação, transmit, transformação periférica de curva ou de eixo inclinado. A segunda transformação tem de ser a transformação de eixo inclinado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Colocar uma cadeia de transformações válida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4346 [Canal %1:] Parametrização inválida de eixo geométrico no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Número da transformação

Definições: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... contém uma entrada inválida.
Possíveis causas de erro:
- O registro reporta-se a um eixo de canal não existente
- O registro é zero (nenhum eixo) apesar da transformação precisar do eixo em questão como eixo geométrico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir a entrada no MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ou MD2... $MC_TRAFO_AXES_IN_

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4347 [Canal %1:] Atribuição incorreta de um eixo de canal no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Número da transformação

Definições: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_... contém um registro inválido. São possíveis as seguintes causas de erro:
- A entrada refere-se à um eixo de canal inexistente.
- A entrada é zero (nenhum eixo), mesmo que a transformação necessite do eixo referido como eixo de canal.
- Na transformação de 7 eixos foi especificado mais do que um eixo externo no MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir a entrada no MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4348 [Canal %1:] Bloco %5Erro de configuração%6 na transformação $NT_NAME[%3] = '%2'.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome dos dados de transformação gravados
%3 = Índice de dados de transformação gravados
%4 = Número do bloco, label| número do erro

Definições: Os dados de transformação gravados estão incorretos. A causa do erro é definida detalhadamente através do seguinte número do erro:
- 1. A cinemática da máquina não foi definida ainda, ou seja, nem $NT_TOOL_CHAIN[n,0} ou $NT_PART_CHAIN[n,0] que se refere à dados de cinemática.
- 2. A cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_NAME[n] não foi encontrada.
- 3. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_1ST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 4. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 5. O cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_NAME[n] não foi encontrada.
- 6. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_1ST_ELEM[n] não foi encontrado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 7. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 10. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,0] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 11. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,1] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 12. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,2] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 20. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,0] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 21. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,1] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 22. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,2] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 30. A orientação base não foi denifida, isto é todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] estão em zero.
- 31. A orientação do vetor normal não foi denifida, isto é todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] são zero.
- 32. Os vetores para definição da orientação base ($NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) e o vetor de base normal ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) são paralelos.
- 40. O primeiro e o segundo eixo de orientação de uma transformação são paralelos.
- 41. O segundo e o terceiro eixo de orientação de uma transformação são paralelos.
- 42. Nenhum eixo de orientação foi definido (uma transformação requer pelo menos um eixo de orientação).
- 43. Transformação de 3 eixos inválida: os eixos de orientação não são verticais ao plano criado pelos dois eixos geométricos.
- 50.Menos que dois eixos geométricos são definidos para uma transformação.
- 51. Nem todos os três eixos geométricos são definidos para uma transformação com mais de um eixo de orientação.
- 100. O número máximo de elementos de cinemática (total de eixos lineares, eixos rotativos e elementos constantes) foi excedido. A sequência de elementos constantes em uma cadeia que não são interrompidos por um eixo, conta como apenas um eixo.
  Um máximo de 15 elementos cinemáticos são permitidos para uma transformação.
- 101. O número máximo de eixos rotativos em uma cadeia cinemática para a definição de uma transformação foi excedido.
- 103. O número máximo de elementos em uma definição de uma cadeia cinemática para todas as ferramentas foi excedido.
- 104. O número máximo de elementos em uma definição de uma cadeia cinemática para a área de trabalho foi excedido.
  No máximo 6 eixos rotativos são permitidos para uma transformação.

- 10000. Eixos rotativos redundantes não válidos. Apenas um eixo redundante é permitido para transformação. Este eixo rotativo deve ser o primeiro eixo de uma cadeia cinemática.
- 10001. O tipo do "eixo rotativo virtual" de um elemento cinemático não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Definir gravação de dados de transformação válida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4349 [CI %1:]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de transformações já ativas

Definições: Qualquer transformação cinemática no NCK requer um espaço de memória definido. Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS não for zero, isto indica quantas transformações cinemáticas são permitidas a serem ativas no NCK ao mesmo tempo.
Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS igual à zero, o número máximo de transformações cinemáticas que estão ativas ao mesmo tempo, é determinada automaticamente (vinte vezes o número dos canais existentes).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Incrementar o valor de MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4350 [Canal %1:] Identificador de eixo %2 dado de máquina %3 inconsistente com o dado de máquina %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: identificador de eixo
%3 = String: Valor do MD
%4 = String: Valor do MD

Definições: Foi definido como parâmetro inicial para um eixo o dado de máquina MD32420 $MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE (limitação de solavanco) e MD35240 $MA_ACCEL_TYPE_DRIVE (redução de aceleração).
Ambas as funções não podem, ser ativadas ao mesmo tempo para um eixo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe a área de service autorizada. Retornar MD32420 $MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE ou MD35240 $MA_ACCEL_TYPE_DRIVE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4400 Alteração do dado de máquina causará reorganização da memória volátil (Art %1), (perda de dados!) - %2

Parâmetros: %1 = Tipo de memória
%2 = Identificador MD, caso solicitado

Definições: Foi alterado um dado de máquina que reconfigura a memória volátil. Uma inicialização NCK com o dado alterado provocará a reorganização da memória volátil, perdendo-se, assim, todos os dados voláteis do usuário (programa de peças, dados de ferramentas, GUD, SSFK, ...).
Significado do 1º parâmetro
0x00 memória volátil (interna)
0x01 memória volátil

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4402 %1 provocou reset dos dados de máquina

Parâmetros: %1 = Dado de máquina

Definições: Se este dado de máquina for ativado, os valores atuais dos dados de máquina serão sobrescritos pelos valores standard na próxima inicialização. Sob certas circunstâncias, isto pode causar perda de dados (mesmo na memória mantida por bateria).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4502 [Canal %1:] Anacronismo: %2(%3) -> %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD
%4 = String: Valor do MD

Definições: O comportamento do reset dos grupos G 6 e 8 foram previamente definidos MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit4 e Bit5. Estes parâmetros são agora definidos em MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.
A fim de poder tratar, de forma compatível, back-ups de dados 'antigos', retiram-se os valores 'antigos' do MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e coloca-se no MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4503 [Unidade TO %1:] H-número %2 usado duplamente ou mais.H-número são ligados novamente.

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número H

Definições: Este erro pode somente ocorrer quando MD10880 $MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 ou 2. O Power ON efetiva o dado de máquina MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 em zero. Com a reconstrução do tratamento de dados após Power ON, foi encontrado que diferentes corretores da mesma unidade TO têm o mesmo número H. Eles devem ter sido associados previamente. Eles foram associados novamente e MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 é novamente colocado em 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Os números H devem ser especificados somente uma vez dentro de uma unidade TO. Então pode-se definir o bit de máquina MD10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 0 e realizar uma reinicialização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4600 Tipo de manivela inválido para manivela %1

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: O tipo de manivela (segmento de hardware) requisitado pelo dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT para a %1ª manivela é inválido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar um tipo válido para a respectiva manivela através do dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4610 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para SINUMERIK840D e SINUMERIK840DI:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 840D. Um sistema 840D sempre é visto como um módulo. Por isso que para as manivelas conectadas diretamente nos sistemas 840D sempre deverá ser ajustado MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4611 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Definições: Apenas para SINUMERIK840D e SINUMERIK840DI:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 840D. Em sistemas 840D podem ser conectadas diretamente até 2 ou 3 manivelas:
840D-powerline: 1ª e 2ª manivela diretamente no HW 840D,
840DI: 1ª e 2ª manivela diretamente no Extension-Board,

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4620 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para SINUMERIK802D:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 802D. Um sistema 802D sempre é visto como um módulo. Por isso que para as manivelas conectadas diretamente nos sistemas 802D sempre deverá ser ajustado MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4621 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Definições: Apenas para SINUMERIK802D:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para sistemas 802D. Em sistemas 802D podem ser conectadas diretamente até 2 manivelas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4630 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A referência necessária para a configuração de manivelas PROFIBUS no $MN_HANDWHEEL_MODULE em uma respectiva entrada no array de dados de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não está disponível.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de modo que exista uma referência válida para uma entrada no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4631 Slot de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Slot de manivela

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O slot de manivela requisitado pelo dado de máquina $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas PROFIBUS.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela PROFIBUS o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para o slot permitido.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4632 Endereço lógico básico da manivela PROFIBUS para a manivela %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico básico indexado através do dado de máquina $MN_HANDWHEEL_MODULE do slot de manivela PROFIBUS no array de dado de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar se o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE da respectiva manivela está correto. Verificar se o endereço lógico básico indexado da manivela PROFIBUS no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS está correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4640 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para ETHERNET:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Para a configuração de manivelas ETHERNET sempre deve-se ajustar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4641 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Definições: Apenas para ETHERNET:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Podem ser configuradas no máximo 6 manivelas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4700 Módulo I/O PROFIBUS: Não foi encontrado o endereço lógico do campo Slot / I/O %1.

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico de campo Slot / I/O no dado de máquina MD10500 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN com o campo Slot / I/O indicado não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificação do endereço de campo Slot / I/O na configuração (STEP 7, config. de HW).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4702 Módulo I/O PROFIBUS: Não foi encontrado o endereço lógico do campo Slot / I/O %1.

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico de campo Slot / I/O no dado de máquina MD10506 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT com o índice de campo Slot / I/O indicado não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificação do endereço de campo Slot / I/O na configuração (STEP 7, config. de HW).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

5000 Tarefa de comunicação não é executada %1

Parâmetros: %1 = Referência para tais recursos não estão mais disponíveis.

Definições: A requisição de comunicação (troca de dados entre NCK e HMI p. ex.: carregamento de um programa de peças NC) não pode ser executado devido à falta de memória. Razão: existem muitos comandos de comunicação em paralelo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Reduzir o número de tarefas de comunicação paralelas ao tempo ou aumentar o MD10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS
- Reiniciar a tarefa de comunicação.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Nenhuma medida de solução possível - a operação que gerou a mensagem de erro deve ser repetida. A exibição do alarme é cancelada com Cancel.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6000 Memória reorganizada com os dados de máquina Standard

Definições: O gerenciamento de memórias não pôde realizar a distribuição da memória de usuário do NC com os valores disponíveis nos dados de máquina, visto que a memória total está disponível apenas como memória dinâmica e estática para o usuário NC (p. ex. para definições de macros, variáveis de usuário, número de correções de ferramentas, número de diretórios e arquivos, etc.) e por isso ela é insuficiente.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Redefinia uma nova estrutura da memória de NC!
Um determinado MD para atribuição de memória de usuário NC não pode ser considerado como causa do alarme. Por isso que o MD que dispara o alarme deve ser definido com base nos valores default nos dados de máquina através da alteração passo a passo da distribuição de memórias específica do usuário.
Na maioria das vezes não é apenas um único MD que foi definido muito grande. Por isso que se recomenda a redução da área de memória em vários MD's em uma determinada porcentagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6010 [Canal %1:] Bloco de dados %2 não foi criado, ou foi apenas parcialmente, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (nome do bloco)
%3 = Código de erro interno

Definições: O gerenciamento de arquivos detectou um erro durante a inicialização. O módulo de dados mencionado eventualmente não foi criado. O número de erro informa sobre o tipo do caso de erro. Se o número de erro for > 100000, então existe um erro de sistema que não pode ser solucionado. Caso contrário, a área de memória de usuário foi projetada muito pequena. Neste caso os números de erro (de usuário) possuem o seguinte significado:
- Número de erro 1: espaço de memória insuficiente
- Número de erro 2: número máximo de ícones possíveis foi excedido
- Número de erro 3: índice 1 fora da faixa de valores válida
- Número de erro 4: nome já existe no canal
- Número de erro 5: nome já existe no NCK

Se o alarme ocorre após o emprego dos programas de ciclos, definições de macro ou definições de dados globais de usuário (GUD), então os dados de máquina para a configuração da memória de usuário foram configurados incorretamente. Em todos demais casos as alterações de dados de máquina corretos provocam erros na configuração da memória de usuário.
Os seguintes nomes de módulo (2º parâmetro) são conhecidos no NCK (todo módulos de sistema e de dados de usuário; normalmente somente os problemas nos módulos de dados de usuário podem ser solucionados pelo usuário):
- _N_NC_OPT - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_SEA - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_TEA - sistema interno: Dados de máquina, NCK global
- _N_NC_CEC - sistema interno: 'compensação de erro curzado'
- _N_NC_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, NCK global
- _N_NC_GD1 - usuário: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - usuário: 9º módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, NCK global
- _N_NC_MAC - usuário: Definições de macro
- _N_NC_FUN - sistema interno: funções pré-definidas e procedimentos, NCK global
- _N_CHc_OPT - sistema interno: Dados opcionais, específicos de canal
- _N_CHc_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, específicos de canal
- _N_CHc_TEA - sistema interno: Dados de máquina, específicos de canal
- _N_CHc_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, específicos de canal
- _N_CHc_UFR - sistema interno: Frames, específicos de canal
- _N_CHc_RPA- sistema interno: Parâmetros aritméticos, específicos de canal
- _N_CHc_GD1 - usuário: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD9 - usuário: 9º módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, específico de canal
- _N_AXa_OPT - sistema interno: Dados opcionais, axial

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- _N_AXa_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, axial
- _N_AXa_TEA - sistema interno: Dados de máquina, axial
- _N_AXa_EEC - sistema interno: Dados de correção de erro de passo do fuso, axial
- _N_AXa_QEC - sistema interno: Dados de correção de erro de quadrante, axial
- _N_TOt_TOC - sistema interno: Dados de porta-ferramenta, específico de TOA
- _N_TOt_TOA - sistema interno: Dados de ferramenta, específico de TOA
- _N_TOt_TMA - sistema interno: Dados de magazine, específico de TOA
- _N_NC_KIN - sistema interno: Dados para descrição de cadeias cinéticas, específico de NCK
- _N_NC_NPA - sistema interno: Dados para descrição de áreas 3D de proteção, específico de NCK
- _N_NC_WAL - sistema interno: Dados para descrição da limitação da área de trabalho específica de coordenadas
- _N_COMPLETE_CYD - Sistema interno: ciclo e dados de máquina listados, NCK, canal, eixo específico

c = Número de canal
a = Número de eixo de máquina
t = Número de unidade TOA
Ainda existem outros módulos de dados de sistema com identificador.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir dados de máquina ou cancelar as alterações efetuadas.
Por favor, informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Para programas cíclicos existem dois dados de máquina determinantes:
- MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = número máximo de todos os programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = número máximo de parâmetros definidos nos programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)
Para definições macros:
MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS = número máximo de as definições macros, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)
Para variáveis GUD vale:
- MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES = número máximo dos módulos GUD por área (NCK/canal) (Se quiser definir GD1, GD2, GD3, GD9, então, o valor tem de ser =9 e não, p.ex., =4)
- MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = número máximo de variáveis globais GUD da NCK,n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = número máximo de variáveis de GUD específicas de canal n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM= valor total memória de GUD. Soma de todas as variáveis, n.º de erro = 1 indica que este valor é muito pequeno.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6020 Dados de máquina foram alterados - memória foi reorganizada

Definições: Foram alterados dados de máquina que determinam a divisão da memória do usuário NC. O gerenciador de dados reestruturou a memória de acordo com os dados de máquina colocados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. Introduzir novamente todo os dados do usuário necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6030 O limite de memória de usuário foi reconfigurado

Definições: O gerenciamento de dados verifica durante a inicialização as memórias físicas de usuário existentes. (DRAM, DPRAM e SRAM) através dos valores dos dados de máquina de sistema MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 $MN_MM_USER_MEM_DPR e MD18230 $MN_MM_USERMEM_BUFFERED-USERMEM_BUFFERED.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. O novo valor máximo permitido pode ser lido a partir do dado de máquina reduzido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6035 Em vez de %1 kb o sistema tem somente %2 kb de memória livre do usuário do tipo '%3'

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória livre em kb, definido pelo comando numérico
%2 = Capacidade máxima atual de memória livre em kb
%3 = Tipo de memória. 'D' = não mantida pela bateria, 'S' = mantida pela bateria

Definições: O alarme pode somente ocorrer após uma partida a frio (=NCK inicia com dados de máquina Standard). O alarme é somente informativo. Não há nenhuma interferência com qualquer função da NCK. É informado que a NCK possui menos memória livre de usuário do que a especificado pela Siemens para este tipo de comando. O valor atual de memória livre do usuário pode também ser pego do dado de máquina MD18050 $MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 $MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC.
A Siemens fornece a NCK com valores standard de memória, que dependendo do modelo, possuem certo espaço de memória (livre) disponível para ajustes específicos da aplicação corrente. O valor original de fábrica do sistema NCK é tal que o alarme não ocorre com uma partida a frio.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Motivos para a mensagem
- A NCK contém softwares de ciclos compilados que utilizam um certo espaço de memória cujo valor desejado o hardware não pode fornecer.
- A NCK está rodando em um hardware que não é adequado para esta versão da NCK (p.ex.: uma que não contenha a capacidade de memória adequada).
- Se o aplicativo roda adequadamente com a memória de usuário livre restante (p.ex.: pode ser inicializado sem qualquer erro), a mensagem pode ser simplesmente ignorada.
- Se a aplicação atual não pode ser configurada devido a falta de capacidade de memória disponível, o ciclo compilado existente deve ser reduzido ou, se possível, o sistema deve ser atualizado com aumento do espaço de memória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6100 Erro ao construir %1, Código de erro %2 %3

Parâmetros: %1 = Nome simbólico.
%2 = Número do erro
%3 = Se necessário, identificador de erro interno

Definições: Um erro foi detectado durante a criação de dados de máquina de CC. O número do erro especifica o tipo do erro.
- Erro número 1: Quantidade de memória disponível insuficiente.
- Erro número 2: O símbolo já existe na NCK
- Erro número 3: O número máximo de símbolos possíveis foi ultrapassado
- Erro número 4: Prefixo do nome incorreto
- Erro número 5: Tamanho do vetor incorreto

Nota: outros erros deste tipo podem ter acontecido, mas não terem sido mostrados.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Erro número 1: A memória reservada pelo dado de máquina MD18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE tem que ser aumentado. Se um erro ocorrer na carga de um arquivo, o dado de máquina tem que ser aumentado "manualmente". Para isto, edite o arquivo com "arcedit" ou sobrescreva o MD na tela de MD e previna o apagamento do dado de máquina durante escrita de arquivo (MMC: Programe Ask_for_CFG_RESET.INI = 1 em "dino.ini"). Veja também: Instruções de atualização P6.x.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Erro número 2: Erro na combinação ou no recarregamento do ciclos compilados: Não ative ciclos compilados.
- Erro número 3: Erro na combinação ou no recarregamento dos ciclos compilados: Não ative os ciclos compilados.
- Erro número 4: Erro no ciclo compilado: Não ative o ciclo compilado.
- Erro número 5: Erro no ciclo compilado: Não ative o ciclo compilado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6200 Memória para CC-MD esgotada

Definições: A memória reservada para o salvamento dos dados de máquina para ciclos compilados está esgotada.
Alguns destes dados de máquina não puderam ser corretamente salvos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Se o alarme ocorre na colocação em funcionamento dos ciclos compilados, então o aumento do MD18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE poderá ajudar.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6401 [Canal %1:] Troca de ferramentas não é possível: nenhum alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: A ferramenta não pode ser movimentada para o local do magazine de ferramentas selecionado. Não existe um local adequado para esta ferramenta. Um local adequado é indicado principalmente pelo status. O status tem que indicar se o local está livre, que não está bloqueado, reservado ou ocupado por uma ferramenta muito grande. Além disso é importante que o tipo da ferramenta corresponda com os tipos de lugares do magazine eventualmente livres. (Caso todos os locais do magazine, p.ex., sejam do tipo 'B' e todos estes lugares estejam livres, mas a ferramenta é do tipo 'A', então, esta ferramenta não pode ser colocada neste magazine.)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Verificar se os dados de magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se há espaço no magazine para adicionar mais uma ferramenta; não pode ser devido aos procedimentos normais de operação.
- Verificar se tenha sido definida uma hierarquia de lugares, e se esta hierarquia p.ex. proíba a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' num lugar livre do tipo 'B'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6402 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Magazine n. %2 não está disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Definições: Não é possível a troca desejada de ferramentas. O magazine com o número indicado não está disponível.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine está conectado com o fuso desejado via uma relação de distância.
- O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6403 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Local no magazine %2 do magazine n. %3 não está disponível.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine
%3 = Localização no magazine

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. O local endereçado no magazine não existe.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6404 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Ferramenta %2 ausente ou não está disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não existe ou não pode ser utilizada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar se o programa de peça foi escrito corretamente.
- Verificar se os dados de ferramenta foram corretamente definidos.
- Verificar se existe uma ferramenta de reserva para a ferramenta indicada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6405 [Canal %1:] Comando %2 tem um parâmetro de PLC inválido de reconhecimento %3 valor %4

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = N.º. do comando
%3 = Parâmetro de confirmação CLP
%4 = Código do erro

Definições: No atual contexto, o comando mencionado foi respondido pelo PLC com uma confirmação inválida.
Para "Número de comando" foram definidas as seguintes associações:
1 Mover ferramenta, carregar ou descarregar magazine
2 Preparar troca de ferramentas
3 Executar troca de ferramentas
4 Preparar troca de ferramentas e executar com comando T
5 Preparar troca de ferramentas e executar com comando M
7 Encerrar comando de ferramenta interrompido
8 Verificar movimento de ferramenta com reserva
9 Verificar movimento de ferramenta
0 Confirmação de transporte
Os parâmetros 2 e 3 nomeiam o comando PLC e o número de estado da confirmação.
Exemplo: O parâmetro 4 da mensagem de alarme é = 10. Não foi definida a reserva de um local intermediário para o movimento assíncrono de ferramenta. No exemplo o parâmetro é ignorado pelo NCK.
Outras possíveis causas para o alarme: A troca de ferramentas definida pelo comando não é possível de ser executada. O alojamento de magazine mencionado no parâmetro reclamado não existe no magazine.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

O 3º parâmetro - a identificação do erro - informa mais sobre o alarme. Significados:
- 0 = não definido
- 1 = estado não permitido no momento ou recepção de estado indefinido do PLC
- 2 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine
- 3 = não definido
- 4 = nº de aloj. de origem ou de destino não é o destino final no comando de movimento de ferramenta
- 5 = não definido
- 6 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine para troca de ferramentas
- 7 = comentário de PLC com dados inconsistentes: ou os endereços de magazines são inconsistentes no VDI ou o comando NCK difere da confirmação do PLC ou ambos
- 8 = comentário de PLC com dados inconsistentes: na rejeição de ferramenta a ferramenta rejeitada foi descarregada de forma assíncrona. O NCK não pode executar uma nova seleção.
- 9 = comentário PLC com dados inconsistentes: os dados de confirmação de comando pretendem trazer uma ferramenta em um alojamento onde já se encontra outra ferramenta.
- 10 = O movimento de ferramenta assíncrono com reserva somente foi definido para o movimento de um magazine para um local intermediário.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Comunicação PLC incorreta: corrigir o programa de PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6406 [Canal %1:] Reconhecimento pelo PLC do comando %2 ausente

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = N.º. do comando

Definições: Ainda falta um reconhecimento do PLC para a troca da ferramenta. Sem o reconhecimento do comando indicado a NCK não pode continuar a trabalhar. O possível valor do número de comando está descrito no alarme 6405.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Comunicação PLC incorreta: Corrigir o programa PLC.
- É possível tirar o NCK do estado de espera com o comando 7 de PLC.
Com isso o comando esperado será cancelado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6407 [Canal %1:] Ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição de magazine inválida!

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Definições: Uma solicitação de troca de ferramenta ou uma solicitação de verificação foi enviada para colocar a ferramenta em uma posição na qual não satisfaz as condições necessárias.
Seguintes causas de erros possíveis:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não combina com o tipo de local!
- A ferramenta é muito grande, locais contíguos estão ocupados!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6410 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que o corretor de ferramenta D mencionado da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Se não, o valor 0 é colocado no 4.° parâmetro.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9). Se ferramentas de reserva não forem utilizadas, a indicação do número duplo não tem importância. O alarme é ativado pela HMI PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é indicada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6411 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste, atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Caso contrário o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância. O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6412 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.
O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância. O alarme é ativado através da HMIu do PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é especificada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6413 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Definições: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.
O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.
O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas como informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6415 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu o limite de pré-aviso de ferramenta

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número do ângulo de corte.

Definições: Esta mensagem informa que ao menos um gume da ferramenta atingiu a monitoração de tempo ou por quantidade. O alarme foi ativado pela interface OPI (MMC, PLC). O contexto do canal não foi definido. A unidade do corretor de ferramenta foi especificada por esta razão.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6416 [Canal %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu limite de pré-aviso de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número do ângulo de corte.

Definições: Esta mensagem informa que ao menos um gume da ferramenta atingiu a monitoração de tempo ou por quantidade. O limite foi detectado no contexto do canal. O alarme foi originado durante a execução de um programa de NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6417 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu limite de monitoração de ferramenta

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número do ângulo de corte.

Definições: Indicação de que pelo menos um ângulo de corte da ferramenta monitorada por tempo ou por quantidade, atingiu o seu limite de monitoração. O alarme foi ativado através do interface do painel de operação (MMC, PLC). O contexto do canal não está definido, daí a indicação da unidade TO.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6418 [Canal %1:] Ferramenta %2 com n. de ângulo de corte %3 atingiu limite de monitoração de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número da ferramenta.

Definições: Indicação de que pelo menos um ângulo de corte da ferramenta monitorada por tempo ou por quantidade atingiu o limite de monitoração. O limite foi reconhecido no contexto do canal. O alarme foi ativado durante processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6421 [Canal %1:] Não é possível movimentar ferramenta. Não existe alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. A ferramenta não pode ser movida para o magazine de ferramentas escolhido. Não existe local apropriado para esta ferramenta.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se os dados do magazine foram definidos corretamente. (exemplo: o magazine não deve estar desabilitado)
- Verificar se os dados de ferramenta estão definidos corretamente (por exemplo, o tipo do local da ferramenta deve combinar com os tipos de locais permitidos no magazine)
- Verifique se ainda há espaço no magazine para adicionar outra ferramenta;
- Verifique se uma hierarquia de tipos de locais está definida e se estiver, por exemplo, que não permita a inserção de uma ferramenta do tipo "A" em um local livre do tipo "B".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6422 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Magazine n. %2 não existente

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. O magazine indicado não existe.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Se o PLC enviou o comando para o movimento: verificar se o programa do PLC está correto.
- Se a MMC enviou o comando para o movimento: verificar se o comando da MMC foi programado com parâmetros corretos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6423 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Local %2 no magazine %3 não existe

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Localização no magazine
%3 = Número do magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. O local do magazine escolhido não existe no magazine indicado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6424 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Ferramenta %2 não existe ou não pode ser utilizada

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Definições: O comando de movimento de ferramenta desejado - ativado pela HMI ou PLC - não é possível. O estado da ferramenta mencionada não permite o movimento da ferramenta. A ferramenta mencionada não está definida ou não está liberada para o comando.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o status da ferramenta 'sendo trocada' ('H20') está ativado. Se sim, o comando apropriado para troca deve primeiro ser completado pelo PLC. Então a ferramenta deve estar liberada para ser movida.
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos. O correto número T foi especificado?
- Verificar se o comando de movimento tenha sido corretamente parametrizado. A ferramenta desejada se encontra no local de busca? A posição de destino é adequada para receber a ferramenta?
- Verificar se a ferramenta já foi carregada (se o alarme ocorre durante o carregamento da ferramenta).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6425 [Canal %1:] A ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição do magazine não permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC ou pelo PLC não foi executado. Uma solicitação de movimento foi enviada para depositar uma ferramenta em uma posição que não teve todos os requisitos necessários preenchidos para tal movimento.
Seguintes causas de erros:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não está de acordo com o tipo de local!
- A ferramenta é possivelmente muito grande e lugares contíguos estão ocupados!
- Se a operação for de carga/descarga, o tipo do local para esta operação deve ser 'Local de carregamento'.
- Se a operação for de carga/descarga, o magazine em questão está relacionado com o local de carga/descarga?
Veja $TC_MDP1, $TC_MDP2.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine, devido as operações em curso, já não tenha mais lugar livre para receber mais uma ferramenta.
- Verificar se foi definida uma hierarquia de tipos de locais que proíba, p.ex., a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' em um lugar livre do tipo 'B'.
- Verificar se o magazine em questão esteja relacionado com o local de carga/descarga ou se uma distância foi definida.
- Verificar se o tipo do local de carga/descarga seja um 'local de carregamento'.
Veja também $TC_MPP1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6430 Contador de peças: Estouro da tabela dos ângulos decorte monitorados.

Definições: Não é possível inserir mais dados de ângulo de cortes na tabela do contador de peças.
Pode ser inserido na tabela, a quantidade máxima de ângulos de corte, para o contador de peças, disponível na NCK.
Quer dizer, o limite é alcançado quando cada ferramenta utiliza exatamente um ângulo de corte para a usinagem da peça.
Caso sejam usinadas várias peças simultaneamente em vários fusos, pode ser programado um valor de ângulos de corte total
MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA para todas as peças.
O alarme presente significa que ângulos de corte utilizados no momento, já não estão sendo monitorados pelo número de peças, até que a tabela seja esvaziada, p.ex. através do comando do NC SETPIECE, ou pela HMI, PLC (serviço PI).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - O contador do número de peças não foi decrementado? Neste caso, a instrução SETPIECE deve ser colocada no programa de usinagem, ou incrementar no programa do PLC o mesmo tipo de comando.
- Se o programa de peça ou o programa de PLC está correto, aumentar a memória para os ângulos de corte das ferramentas através do dado de máquina MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (Possível apenas por pessoas com autorização de acesso)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6431 [Canal %1:] Bloco %2 função não permitida. Gerenciamento de ferramentas/monitoração não está ativa

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Caso seja chamada uma função de gerenciamento de dados que não esteja disponível devido gerenciamento de ferramentas estar desligado. P.ex.: os comandos GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
- Verifique a configuração NC! O gerenciamento de ferramentas é necessário, mas não está ativado?
- Se estiver sendo utilizado um programa de peças que foi criado para um NC admitindo-se a presença de gerenciamento de ferramenta e agora este programa esta sendo usado em um NC sem gerenciamento, isto não é possível. Deve-se utilizar o programa de peça no NC apropriado, ou corrigir o programa.
- Ativar o gerenciamento de ferramentas colocando os dados de máquina correspondentes. Veja MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK.
- Verifique se a opção necessária para tal está configurada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6432 Função não executável. Não existe nenhuma ferramenta definida para o fuso.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Ao se executar uma operação que pressupõe que uma ferramenta se encontre alocada no fuso. Tal função pode ser, p.ex., a monitoração por número de peças.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Selecionar outra função, selecionar outro fuso, introduzir uma ferramenta no fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6433 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não está disponível com gerenciamento de ferramentas.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: A variável de sistema referida em %3 não está disponível com o gerenciamento de ferramentas ativado. A função GELSELT deverá ser utilizada para $P_TOOLP.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa. Caso tenha sido programado $P_TOOLP, ao invés desse deve-se utilizar a função GETSELT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6434 [Canal %1:] Bloco %2 comando de linguagem SETMTH não permitido, porque o porta-ferramenta não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há nenhum porta-ferramenta mestre definido para o estado básico (MD20124 $MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) e por isso que não há nenhum porta-ferramenta disponível. Com isso o comando de linguagem SETMTH também não está definido. A troca de ferramentas neste ajuste é executada em relação ao fuso mestre. O fuso mestre é criado com SETMS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou corrigir o programa NC (remover ou substituir o SETMHT) ou liberar a função porta-ferramenta pelo dado da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6441 Escrita em $P_USEKT não permitida

Definições: Uma tentativa foi feita para escrever um valor em $P_USEKT. Isto não é possível quando a instrução T='local numérico' com parametrização automática para $P_USEKT estiver ativada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Assegure-se como o comando NC deverá ser configurado! (veja o Bit16 e Bit22 no MD 20310$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- É utilizado um programa de peça projetado para o comando NC sem T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT? Não é possível iniciar este programa no comando NC com T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT.
- Ou deixar processar o programa de peça em um comando NC adequado ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6442 [Canal %1:] Função não executável. Nenhuma ferramenta atribuída ao carregador/local %2.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Magazine / no. do local no magazine

Definições: A lógica do PLC está provavelmente incorreta. Foi configurada troca de ferramentas com rejeição de ferramenta. Comando preparatório pendente. A ferramenta selecionada é descarregada (p. ex. via PLC) de seu alojamento. O PLC confirma o comando preparatório com 'repetir seleção de ferramenta' (p. ex. Estado=7). A NCK não encontra a ferramenta no alojamento de magazine mencionado no comando PLC.
Ou: Ocorreu um acesso ilegal de operador em uma seleção de ferramenta (descarregar a ferramenta a ser selecionada). Por isso que a confirmação de PLC falha.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O programador de PLC deve se atentar sobre:
- Certificar-se que a ferramenta não foi removida da posição específica do magazine(p.ex. programa incorreto de PLC).
- Não remover a ferramenta antes do término do reconhecimento do comando de troca, mesmo quando houver troca de ferramenta requisitada.
É permitido trocar a posição da ferramenta à ser carregada. A NCK consegue lidar com esta situação. Este alarme complementa o alarme 6405, se este conter o parâmetro 8. Mesmo assim, o diagnóstico deve ser simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6450 [Canal %1:] bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local inválido no magazine n.%3 no buffer do magazine

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine

Definições: Troca de ferramenta não é possível. O local especificado no magazine é um prendedor de ferramenta/fuso ou um local vago.
Somente um número do buffer que não seja um prendedor de ferramenta/fuso pode ser programado com um comando TCI, p.ex.: a posição de um gripper é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MPP1) foi corretamente programado.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6451 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há definição no buffer do magazine.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de buffer para o magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6452 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. O nº de porta ferramentas/nº de fuso = %3 não foi definido.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do toolholder/fuso

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de toolholder/fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Geral: Aplica-se: 'extensão de endereço máxima programada s (=número do fuso/número do porta-ferramenta)
de Ts=t, Ms=6 deve ser menor que o valor do MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.
Com gerenciamento de magazine: Verificar se o número do porta-ferramenta/fuso e os dados do magazine foram definidos
corretamente (para isso veja as variáveis de sistema $TC_MPP1, $TC_MPP5 do magazine intermediário).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6453 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferram. não permitida. Não há relação entre suporte da ferramenta/fuso no. = %3 e o local de buffer do magazine %4

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número do local

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação definida entre o toolholder/fuso e a posição de buffer do magazine (local número).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MLSR) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6454 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há relação de distância disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação de distância definida nem para o fuso nem para o local de buffer do magazine

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MDP2) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6455 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local no magazine no. %3 no magazine %4 não disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine
%4 = Número do magazine

Definições: A troca de ferramenta desejada não é permitida. A posição do magazine indicado não está disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verifique se a causa do comando de programa, p. ex. TCI, foi corretamente parametrizado.
- Verifique se o dado do magazine foi corretamente definido. ($TC_MAP6 and $TC_MAP7 da posição intermediária do magazine)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6500 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos da NCK está cheio.
A memória de armazenamento disponível não é suficiente. Nota: Start-up inicial, arquivos de sistema do NC podem ser afetados tal qual dados do drive, arquivos MMC, FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o tamanho da memória buffer (MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou incremente o espaço de memória buffer disponível, p.ex.: descarregando programas de usinagem não utilizados, ou reduzindo o anel circular de memória. Veja $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6510 Há muitos programas de peça na memória NC

Definições: O número dos programas no sistema de arquivos (parte da memória NC) do NC atingiu o limite máximo. Informação: Na primeira colocação em funcionamento, pode tratar-se dos dados do sistema de arquivos NC, tais como dados de acionamento, arquivos de MMC, arquivos FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Apagar ou descarregar arquivos (p.ex. programas de peça) ou
- aumentar MDMD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6520 O valor do dado da máquina %1%2 é muito pequeno

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Se requerido, índice: campo MD

Definições: O dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES estabelece a quantidade de arquivos de protocolo para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Elevar o dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6530 Há muitos arquivos em um único diretório

Definições: O número dos arquivos em um diretório da NCK atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar, ou descarregar arquivos (tais como programas de peça), ou
- aumentar MD18280 $MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6540 Há muitos diretórios na memória do NC

Definições: O número de diretórios no sistema de arquivos do NC (parte da memória de NC) atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Apagar, ou descarregar diretório (p.ex. workpiece), ou
- Aumentar MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6550 Há muitos subdiretórios na memória

Definições: O número dos subdiretórios num diretório da NCK atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar , ou descarregar subdiretórios ou
- aumentar MD18270 $MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6560 Formato de dados não permitido

Definições: Uma tentativa foi feita em escrever dados não permitidos em um arquivo da NCK. Este erro pode ocorrer especialmente ao se tentar carregar dados binários, como se fossem ASCII na NCK.
Este erro pode surgir também durante o pré-processamento de ciclos (ver MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL), caso o bloco de programa de peça seja muito longo. Neste caso, repartir o bloco do programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Especificar que o arquivo contém dados binários (p.ex. pela extensão: BIN)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6570 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. Não é possível executar o trabalho. Foram criados, na DRAM, demasiados arquivos de sistema.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Partir com menos processos de 'Execução externar'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6580 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. O trabalho não pode ser executado. Foram carregados muitos arquivos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6581 O limite de memória do NC do usuário foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Usuário está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apague ou descarregue arquivos (p. ex. programas de peça)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6582 O limite de memória do NC do fabricante de máquina foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Fabricante de máquina está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apague ou descarregue arquivos (p. ex. programas de peça)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6583 O limite de memória do NC do sistema foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Sistema (Siemens) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apague ou descarregue arquivos (p. ex. programas de peça)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6584 O limite de memória do NC da TMP foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área TPM (temporário) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o dado de máquina MD18351 $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ou desativar a pré-compilação de alguns ou todos ciclos
ou apagar os arquivos da área TMP se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

6585 O limite de memória externa do NC foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área externa (execução a partir de uma unidade externa) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar os arquivos a executar explicitamente no NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6693 Arquivo %1 perdido

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo

Definições: O arquivo mencionado no alarme foi alterado e devido a falha de alimentação a alteração não pode ser concluída adequadamente. O arquivo está perdido.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Salve o arquivo novamente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6700 [Canal %1:] Valor do dado da máquina %2%3 muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = identificador do dado de máquina
%3 = Se requerido, índice do campo

Definições: O dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP estabelece a quantidade de tipos de acontecimentos standard para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Elevar o dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7000 Foram definidos demasiados alarmes para ciclos compilados

Definições: Foi definida uma quantidade excessiva de alarmes para os ciclos compilados. Na inicialização a quantidade foi excedida quando definindo um novo CC de alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Além da redução do número de alarmes CC, não há outras medidas de correção que possam ser tomadas. (Consultar a SIEMENS AG, System Support for A&D MC products, Hotline (Telefone: veja pág. 1000)).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7010 A faixa de números de alarmes na MMC para ciclos compilados foi excedida

Definições: Está reservada uma quantidade fixa de números de alarme (100), para os ciclos copilados. Esta foi ultrapassada na da definição de um novo alarme CC. (A área válida situa-se entre 0 e 4999).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir o número de alarme CC na área válida entre 0 e 4999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7020 Não foi definido um número para o alarme do ciclo compilado

Definições: O ID do alarme utilizado pelo fabricante não foi identificado pelo sistema. Isto não foi alocado quando os alarmes foram gerados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme pode ter duas causas prováveis:
- O número de alarme não foi definido. Tem de se proceder à definição.
- Foi utilizado um outro parâmetro de chamada que não o transmitido pela NCK.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7100 Área VDI do %1 bytes de entrada e %2 bytes de saída definidos pelo ciclos compilados excedeu %3 bytes

Parâmetros: %1 = string (Dado de máquina)
%2 = string (Dado de máquina)
%3 = Comprimento máx. para interface

Definições: A soma dos bytes de entrada e saída da interface VDI de usuário para os ciclos compilados excede o número máximo de 400 bytes.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar os dados da máquina para a divisão da interface VDI de usuário dos ciclos compilados (DB 9) em bytes de entrada e saída de acordo com as funções nos ciclos compilados. Não pode ser ultrapassado o número máximo de 400 bytes - a divisão em bytes de entrada e saída é aleatória.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

7200 Problemas com linked externo do CC %1 %2

Parâmetros: %1 = String de descrição
%2 = Informação adicional

Definições: Problema com ciclos de compilação de carregamento
Exemplo:
"Version_conflict_with_CCNCKInterface_Version"
Significado: A versão de interface do ciclo de compilação é incompatível com a versão NCK.
"Loader_problem_from_dFixup"
Significado: Após o carregamento, são mantidos todos os ciclos de compilação não ativados, p. ex. porque falta um arquivo ELD

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Veja descrição de funções dos ciclos compilados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7201 Erro de asserção em %1 linha %2

Parâmetros: %1 = string (Caminho com nome de programa)
%2 = string (Número de linha)

Definições: Este alarme é um puro alarme de desenvolvimento. Ele ocorre somente em ciclos Compile lincados externamente.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Respostas no desenvolvedor CC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7202 Falta de bit de opção para %1: %2 <hex>

Parâmetros: %1 = (string) nome do arquivo .elf específico CC
%2 = (int) bit de opção necessário (hex)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Alarme para ciclos Compile da SIEMENS. Este alarme surge quando o bit de opção necessário não foi criado para um ciclo Compile da SIEMENS.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Criar o bit de opção necessário ou deletar o arquivo .elf do sistema Flash File.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7205 [Canal %1:] Versão incompatível de transformação OEM NCK %2 CC %3

Parâmetros: %1 = (int) número do canal
%2 = Versão da interface NCK para transformação
%3 = Versão da interface OEM para transformação

Definições: A interface para transformação OEM foi alterada imcopativelmente no sistema.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Correção: Carregar nova versão dos ciclos compilados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7300 Problema com a aplicação COA lincada externamente %1 índice: %2 informação adicional: %3

Parâmetros: %1 = Nome da aplicação COA
%2 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes
%3 = Parâmetro adicional opcional

Definições: Durante o carregamento da aplicação COA ocorreu um problema. Este problema é descrito com mais detalhes através do parâmetro "Índice" e "Informação adicional":
Índice == 1: A versão de interface da aplicação COA é incompatível com a versão NCK. A informação adicional contém a versão de interface da aplicação COA.
Índice == 2: A memória Heap requisitada pela aplicação COA não está disponível. A informação adicional contém a memória Heap requisitada em Bytes.
Índice == 3: Os parâmetros $P_INCOAP requisitados pela aplicação COA não podem ser criados devido à falta de memória. A informação adicional contém a memória Heap necessária em Bytes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Índice == 1: A aplicação COA não é executável no atual ambiente. Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Índice == 2 e 3: A memória requisitada pela aplicação COA somente está disponível após outra partida a quente. Isto significa que com a partida a quente (Reset de NCK) o alarme não deverá aparecer mais. Caso contrário existe realmente um problema de memória e a aplicação COA não pode ser executada (veja o índice == 1).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

7301 Erro de asserção em %1 linha %2

Parâmetros: %1 = Nome de arquivo
%2 = Número da linha

Definições: Este alarme é um puro alarme de desenvolvimento. Ele apenas ocorre em aplicações COA lincadas externamente.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Consultar os desenvolvedores COA.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

7500 Bloco %1 nível de proteção inválido para comando %2 (nível de proteção atual: %3 programado %4)

Parâmetros: %1 = Número de bloco
%2 = Comando programado
%3 = Nível de proteção atual do comando
%4 = Nível de proteção programado do comando

Definições: Na parametrização do nível de proteção para comando do programa de usinagem via REDEF,
- um comando não permitido no programa de usinagem foi programado.
- um nível de proteção foi programado com valor logicamente menor (maior em valor) que o nível de proteção atualmente aplicado a este comando.
- as definições de arquivo relevantes não foram suficientemente protegidas contra acesso de escrita. A proteção de escrita do arquivo deve ser ao menos tão alta quanto o maior nível de proteção que tenha sido programado para um comando de programa de peça neste arquivo de definição

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Modificação de definição de arquivos /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF ou /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_ DEF. Por favor, consulte o Guia de Programação ou o manual do fabricante para comandos de linguagem permitidos para a configuração do sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8000 [Canal %1:] Opção 'Rotinas de interrupção' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Para ativar as rotinas de interrupção e a saída rápida do contorno, são necessários os sinais de entrada rápidos da NCK. Esta função não se encontra no versão básica e pode ser instalada sempre que necessário.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Não utilize entradas rápidas de interrupção, ou entre em contacto com o fabricante da máquina para a instalação deste complemento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8010 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: Foram definidos mais eixos de máquina através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED que os permitidos pelo sistema.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma de todos eixos que foram configurados através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED específico de canal não pode exceder o número máximo de eixos (dependendo da configuração -> verificar opcional, versão básica: 4 eixos).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8020 Opcional 'Ativação de mais de %1 canais' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de canais

Definições: Foi selecionado um 2º canal, mas o opcional correspondente não foi encontrado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Reduzir para 1 o número de canais no MD específico do sistema MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP ou instalar a opção para um 2º canal.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8021 Opcional 'Ativação de mais de %1 BAG (grupo de modo de operação) não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de BAGs

Definições: A quantidade de BAGs selecionados não é compatível com os opcionais configurados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir para o número de BAGs. Instalar a opção para uma maior quantidade de BAGs.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8022 Opção 'Ativação de mais de %1 kB de SRAM' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória

Definições: A opção para a extensão da memória não corresponde com a memória SRAM ativada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Comprar a opção
- Ativar menos memória SRAM

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8023 Opção 'Ativação de mais que um %1 KB de memória do PLC' não ativada

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória

Definições: A opção para configuração de memória não corresponde a memória de PLC utilizada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
- Adquira o opcional
- Utilize menos memória de PLC

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8024 Opção 'Ativação de mais de %1 magazines' não definida

Parâmetros: %1 = Número de magazines permitido

Definições: Não foi definida a opção para ativação de vários magazines

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Adquirir opção
- Reduzir o número de magazines (MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8030 [Canal %1:] Bloco %2 Opção 'Interpolação de mais de %3 eixos' não foi ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixos permitidos

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A opção para a quantidade dos eixos a serem interpolados não confere com a quantidade dos eixos programados na unidade de interpolação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Opção: "Interpolação com mais de 4 eixos"(o número de eixos permitidos pode ser configurado nessa opção) ou programar em programa de peças tantos eixos quanto corresponderem a configuração do controle.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8031 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3: O eixo não tem nenhuma funcionalidade IPO

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso

Definições: Um eixo/fuso que foi definido como eixo adicional/fuso auxiliar (veja MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) deveria ser operado como eixo interpolador.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o eixo como eixo interpolador (veja o MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) ou alterar o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8032 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos escravo' não foi ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: A opção para a quantidade dos eixos escravos não está em conformidade com a quantidade dos eixos definidos no MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar a opção
- Definir uma quantidade menor de eixos escravos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8034 Opcional 'ativação de containers de eixos' não foi ativada

Definições: Não foi colocado o opcional para a ativação da função do container de eixos no MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar a opção.
- Não utilizar containers.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

8036 Opcional 'ativação da função FAST_IPO_LINK' não foi ativada

Definições: Não foi colocado o opcional para a ativação da função FAST_IPO_LINK. Para a conexão da NCU todos os ciclos IPO e de controle de posicionamentos serão iguais. Veja a descrição do FAST_IPO_LINK.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Comprar a opção.
- Não ativar diferentes tempos de ciclos IPO o de controle de posicionamentos (veja MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO e MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8037 Opção 'Ativação de APC/Número de filtros de setpoint de corrente' não definida

Definições: No acionamento foram ativados mais do que seis filtros de setpoint de corrente, mesmo sem ser definida a respectiva opção.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Adquirir a opção
- Desativar a função 'Advanced Positioning Control (APC)' no acionamento.
- Configurar no máximo seis filtros de setpoint de corrente no acionamento.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8038 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos mestre' não foi ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Definições: A opção para a quantidade dos eixos mestres não está em conformidade com a quantidade dos eixos definidos no MD30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar a opção
- Definir uma quantidade menor de eixos mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8040 MD %1 reposto, opção correspondente não foi ativada

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Definições: Foi colocado um dado de máquina que está bloqueado por um opcional.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Dirija-se por favor ao fabricante da máquina para a instalação do opcional, ou a um representante da SIEMENS AG, A&D MC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8041 Eixo %1: MD %2 cancelado, opcional correspondente é insuficiente

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = String: Valor do MD

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Todos os eixos selecionados no dado de máquina do opcional estão sendo usados. Nos dados de máquina de eixos indicados, estão selecionadas funções de segurança para uma quantidade muito grande de eixos.
O alarme pode ser reprogramado no MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: --

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8044 Opção para tempo de ciclo IPO %1 não foi ativada

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo IPO ilegal

Definições: O opcional para ativação do tempo de ciclo de %1 ms não foi ativado.
OpcionalTempo de ciclo definido
- Opção livre>= 8ms
- 1º. passo>= 6ms
- 2º. passo>= 4ms
- 3º. passo>= 2ms
- 4º. passo< 2ms

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Comprar o opcional
- Aumentar o tempo de ciclo IPO (p.ex.: via MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8050 O opcional 'Entradas/saídas SPL' não foi ativado.

Definições: O número de SPL-I/O não foi definido nos opcionais do Solution-Line.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar no dado de opção a área SI-Basic ou SI-Comfort.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8051 Opção 'Manivela no Profibus' não foi habilitada

Definições: A opção para operar manivelas no Profibus não foi habilitada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Habilitar a opção 'Manivela no Profibus'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8080 Foram definidas %1 opções e nenhuma License Key foi especificado para licenciamento

Parâmetros: %1 = Número de opcionais sem licenças

Definições: Foi definida uma ou mais opções, mas nenhuma License Key foi especificado para comprovar a aquisição dos opcionais.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Gerar um License Key através da Internet http://www.siemens.com/automation/licence e especificar na área de operação "Colocação em funcionamento", função (HSK) "Licenças".

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8081 Foram definidas %1 opções que não foram licenciadas pelo License Key

Parâmetros: %1 = Número de opcionais sem licenças

Definições: Foi ativada uma ou mais opções que não foram licenciadas através do License Key especificado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Gerar um novo License Key através da Internet sob http://www.siemens.com/automation/licence e especificar na área de operação "Colocação em funcionamento", função (HSK) "Licenças".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8082 O License Key foi especificada incorretamente três vezes, antes de especificar novamente execute o POWER-ON

Definições: O License Key foi introduzido incorretamente pelo menos três vezes. Antes da próxima introdução é necessário um POWER-ON.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Executar NCK POWER-ON e especificar novamente o License Key (correto).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8088 'Seleção de ferramentas não específicas de retífica' não permitida

Definições: A versão do sistema de software somente permite a seleção de ferramentas específicas de retífica (ex: ferramentas do tipo 4xx).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione uma ferramenta do tipo 4xx (ferramenta de retífica)
ou instale uma versão standard do software de sistema

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8098 Combinação inválida de opcionais (%1)

Parâmetros: %1 = máscara de bits dos opcionais

Definições: Para este módulo NCU existem restrições para a combinação de opções:
A opção "2 canais" e as opções "Idioma externo", "Puncionamento", "Compensação de erro de quadrante neural", "Medição estágio2" cancelam uma às outras!
Bit0 (LSB): Puncionamento
Bit1 : Idioma externo
Bit2 : Compensação de erro de quadrante neural
Bit3 : Medição estágio 2

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: "Setar" os opcionais

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8100 [Canal %1:] Bloco %2: Função não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: - Devido a regulamentações de embargo não é possível:
- 1. Ações síncronas: A escrita do avanço, override e offsets axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) para ações síncronas, assim como Continus Dressing podem ser programadas uma única vez no bloco.
- 2. Medição ampliada: A medição 'cíclica' (MEAC) e 'Medição da ação síncrona' não é possível.
- 3. Interpolação de eixo: O número dos eixos que interpolam um com outro não pode exceder 4 (a isto aplica-se também o acoplamento síncrono de eixos através de ações síncronas 'DO POS[X]=$A...' 'DO FA[X]=$A...').

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8101 Opção insuficiente para evitar colisões

Definições: O nível de opção é insuficiente para a função desejada. Possíveis causas:
1. Foram criadas mais áreas de proteção 3D que o permitido.
2. Foi solicitado um tipo de área de proteção que não é permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 1. Adquirir nível de opção suficiente.
2. Reduzir o número de áreas de proteção 3D.
3. Evitar tipos de área de proteção não permitidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8120 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 acoplamento genérico %4 necessário

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = String

Definições: O nível de opção é insuficiente para a função desejada. Possíveis causas:
Foram criados mais acoplamentos do que o permitido.
O número de eixos mestres foi excedido para um ou mais acoplamentos.
O escopo de funcionamento de um ou mais acoplamentos não foi habilitado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Adquirir nível de opção suficiente.
Reduzir o número de acoplamentos simultâneos ativos.
Reduzir o número de eixos mestres por acoplamento ou utilizar somente o escopo de funções habilitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

9000 Manivela %1 falhou

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A manivela PROFIBUS falhou.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Restabelecer a conexão com a manivela PROFIBUS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

9050 Módulo I/O PROFIBUS: Falha de sinal de vida, endereço lógico de campo Slot / I/O %1

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O sinal de vida do campo Slot / I/O falhou. Momentaneamente não pode ser lido nenhum dado do módulo I/O PROFIBUS.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão de comunicação com o módulo I/O PROFIBUS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

9052 Módulo I/O PROFIBUS: Falha de sinal de vida, endereço lógico de campo Slot / I/O %1

Parâmetros: %1 = Endereço de campo

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O sinal de vida do campo Slot / I/O falhou. Momentaneamente não pode ser gravado nenhum dado do módulo I/O PROFIBUS.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão de comunicação com o módulo I/O PROFIBUS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10203 [Canal %1:] Início de ciclo CN sem ponto de referência (ação=%2<ALNX>)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: O NC-Start foi ativado no modo de operação MDA ou AUTOMÁTICO e pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou seu ponto de referência.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Através do dado específico de canal MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-Start sem ponto de referência) pode-se decidir se o eixo deve ser referenciado antes do NC-Start ou não. A partida do referenciamento pode ser ativada especificamente por canal ou por eixo.
Aproximação do ponto de referência específica de canal: Os flancos crescentes do sinal da interface NC/PLC DB21-30 DBX1.0 (ativar referenciamento) iniciam uma seqüência automática que inicia os eixos do canal na seqüência indicada no dado específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (referenciar seqüência de eixos específica de canal). 0: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas deve ser referenciado para o NC-Start, -1: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas não deve ser referenciado para o NC-Start, 1- 8: Seqüência de partida para o referenciamento específico de canal (partida simultânea com mesmo nº), 1- 31: Tipo de CPU
Referenciamento específico de eixo: Ativar a tecla de sentido que corresponde ao sentido de aproximação no dado específico de eixo MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (aproximar ponto de referência em sentido negativo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10207 [Canal %1:] Erro na ativação/desativação da função de digitalização

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Durante a ativação/desativação do módulo de digitalização ocorreu um erro, p.ex. canal não está pronto para operar, já ativado, entre outros.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10208 [Canal %1:] Continue o programa com início de ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O comando encontra-se na condição desejada após procura de bloco com cálculo. Agora o programa pode partir com NC-Start ou a condição pode ser em primeiro lugar alterada com memorização/Jog.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Pressionar NC-Start

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10209 [Canal %1:] NC-Stop interno após busca de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Alarme interno que somente serve para acionar a reação de alarme NC-Stop.
O alarme aparece nas seguintes situações:
- MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 e o último bloco de ação após a localização de blocos é carregado no processamento principal. O alarme 10208 é ativado em função do sinal de interface NC/PLC DB21-30 DBX1.6 (ação PLC concluída).
- O alarme de localização 10208 foi omitido com o serviço PI _N_FINDBL (terceira dezena do parâmetro com "2"). O alarme 10209 aparece em função de uma subrotina de localização estar ou não configurada (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1) com o fim da subrotina de localização ou com o carregamento do último bloco de ação no processamento principal.

Reação: Parada do interpretador
NC Stop com o alarme.

Correção: - NC-Start

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10222 [Canal %1:] Comunicação entre canais não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais porque o n.º do canal de destino não é conhecido. p.ex.: START(x) ou WAITE(x) mas o canal x não foi ativado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10223 [Canal %1:] Comando %2 já está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String

Definições: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais, porque este comando ainda está ativo ou ainda não foi concluído. p.ex.: INIT(x,'ncprog') mas para o canal x já existe uma solicitação para a seleção de programas

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10225 [Canal %1:] Comando recusado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O canal recebeu um comando que não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10261 [Canal %1:] Comunicação sobrecarregada com a preparação de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A comunicação interna entre os módulos de NCK que avaliam os sinais VDI específicos do canal (ARRANQUE / PARADA / RESET/ APAGAMENTO DO CAMINHO RESTANTE/ ASUPS/...) e a preparação de blocos está sobrecarregada. Os módulos da preparação de blocos estão trabalhando com tempo de computação insuficiente.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Um maior tempo de processamento deve ser alocado para preparação de blocos. Para tal é possível aumentar o dado de máquina $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO ou $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10299 [Canal %1:] Função Auto-Repos não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi selecionada no canal indicado, a função (modo de operação) Auto-Repos que não está implementada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apenas uma informação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10600 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar durante o corte de roscas ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco para corte de roscas está programada uma função auxiliar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Podem ocorrer erros sequenciais se o percurso de usinagem do bloco de rosca for demasiado curto e nos outros blocos subseqüentes (blocos de rosca), nos quais não pode haver uma parada na usinagem.
Possíveis medidas de Correção:
- Programar um percurso mais longo e/ou uma velocidade de usinagem mais baixa.
- Colocar a função auxiliar em um outro bloco (setor do programa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10601 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade no final do bloco durante o corte de roscas é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme somente ocorre quando existem vários blocos G33 consecutivos. A velocidade final do bloco no bloco especificado é zero, mesmo que em seguida venha outro bloco de rosqueamento. A causas podem ser:
- G9
- Função auxiliar após o movimento
- Saída de função auxiliar antes do movimento do bloco seguinte
- Eixo de posicionamento no bloco

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar no programa de peça NC, observando que não seja programada nenhuma "Parada no fim de bloco" G09.
Alterar o dado de máquina geral MD11110 $MN_AUXFU_GROUP_SPEC[n] para seleção do momento da saída de um grupo de função auxiliar de "Saída de função auxiliar antes/após o movimento" para "Saída de função auxiliar durante o movimento".
Bit 5 = 1: Saída de função auxiliar antes do movimento
Bit 6 = 1: Saída de função auxiliar durante o movimento
Bit 7 = 1: Saída de função auxiliar após o movimento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10602 [Canal %1:] Bloco %2 limitação de velocidade durante o corte de roscas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de roscas indicado, o eixo ultrapassará a sua velocidade máxima, se a chave de variação de rotação do fuso estiver na posição máxima.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Se a velocidade do eixo não for limitada (rosca sem erros), não é necessária qualquer medida de Correção. Caso contrário deve-se programar para o bloco de rosca um valor de rotação do fuso mais baixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10604 [Canal %1:] Bloco %2 incremento do passo de rosca é demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O incremento do passo de rosca levará à sobrecarga do eixo. Na verificação, é assumido que a chave de variação de rotação do fuso esteja em 100%.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: No programa de peça, reduzir a rotação do fuso, aumentar o passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10605 [Canal %1:] Bloco %2 diminuição do passo de rosca é demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A diminuição do passo de rosca levará à parada do eixo no bloco de rosca.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir, no programa de peça, a diminuição do passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10607 [Canal %1:] Bloco %2 impossível realizar a rosca com a transformação presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A atual transformação está corrompendo a referência entre o comprimento de rosca e o passo de rosca.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Executar rosqueamento com G33, G34, G35 sem frame.
Utilizar G63 ou G331/G332.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10610 [Canal %1:] Eixo %2 não está parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um eixo/fuso foi programado com uma instrução POSA-/SPOSA, sendo posicionado sobre vários blocos NC. A posição pretendida ainda não tinha sido atingida (Janela 'parada precisa'), quando o eixo/fuso foi novamente programado.
Exemplo:
N100 POSA[U]=100
:
N125 X... Y... U...; p.ex.: Eixo - U ainda está em movimento pelo bloco N100!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar e corrigir programa de peças (analisar se o movimento durante a execução dos blocos faz aqui algum sentido). Com o comando WAITP, evitar a mudança de bloco até que os eixos de posicionamento tenham atingido também a posição pretendida.
Exemplo:
N100 POSA[U]=100
:
N125 WAITP(U)
N130 X... Y... U...
Exemplo para fusos:
N100 SPOSA[2]=77
:
N125 WAITS(2)
N130 M6

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10620 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 alcança o fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String

Definições: Durante o deslocamento, o sistema detectou que o fim de curso de software foi ultrapassado no sentido indicado. Durante a preparação de bloco, não foi possível detectar que o limite de movimento seria excedido: ou que um movimento de transposição pela manivela eletrônica ou uma transformação de coordenada está ativa.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:
- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.
- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10621 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre o fim de curso de software %3%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String
%4 = Eixo da chave fim de curso de software. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Definições: O eixo especificado está sobre o limite de fim de curso de software indicado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar os dados de máquina MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 para a chave fim de curso de software.
Desligar o sistema em modo JOG a partir da chave fim de curso de software.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Dados de máquina:
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 (2ª chave fim de curso de software positivo) ou em DB31, ... DBX12.2 (2ª chave fim de curso de software negativo) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10630 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 atingiu limite da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Definições: O eixo indicado violou o limite da área de trabalho. Isto é reconhecido somente no processamento principal, porque, os valores mínimos de eixo não puderam ser medidos antes da transformação, ou devido a uma sobreposição de movimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10631 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre limite da área de trabalho %3%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite da área de trabalho. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Definições: Durante o modo de operação JOG o eixo especificado alcança o limite da área de trabalho.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Dados do usuário (setting data): Controlar o SD43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS e o SD43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS para a limitação da área de trabalho.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10632 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 alcança o limite da área de trabalho %4 específico do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Isto somente é detectado na inicialização, pois antes da transformação os valores mínimos de eixo não puderam ser determinados ou existe um movimento sobreposto.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10633 [Canal %1:] Eixo %2 está no limite da área de trabalho %3%4 específico do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite de área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Definições: Em modo JOG o eixo indicado alcança o limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Controlar o parâmetro de sistema $P_WORKAREA_CS_xx do limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10634 [Canal %1:] Eixo %2 Compensação raio ferram. está ativa para tipo %3 Limite da área de trabalho, motivo:Orientação de ferram. não paralela ao eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A orientação da ferramenta não é paralela ao eixo (p. ex. devido ao ToolCarrier ou transformação ativa).
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para ferramentas paralelas ao eixo.
As transformações e ToolCarrier ativos devem estar desativados para esta função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10635 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Nenhuma fresa ou broca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A ferramenta deve ser do tipo fresa ou broca.
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para fresas e brocas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10636 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: A transformação está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A transformação está ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada com uma transformação ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10637 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Ferramenta não ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Definições: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: Nenhuma ferramenta ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada sem uma ferramenta ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10650 [Canal %1:] Eixo %2 Dados de máquina gantry incorretos, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Erro n.

Definições: Foi introduzido um valor incorreto no dado de máquina específico de eixo para o gantry MD 37100 GANTRY_AXIS_TYPE. As seguintes informações podem ser derivadas do código de erro.
- Erro n. = 1 => introdução incorreta de uma unidade gantry ou designação do eixo seguidor está incorreta.
- Erro n.= 2 => Indicação múltipla do eixo mestre .

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal / departamento técnico autorizado. Corrigir os dados da máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0 : Nenhum eixo gantry 1 : Eixo mestre conjunto 1 11 : Eixo escravo conjunto 1 2 : Eixo mestre conjunto 2 12: Eixo escravo conjunto 2 3: Eixo mestre conjunto 3 13: Eixo mestre conjunto 3

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10651 [Canal %1:] Configuração gantry ilegal, código de erro %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Razão

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A configuração Gantry realizada via dado de máquina está incorreta. A unidade Gantry e o motivo da reclamação podem ser consultados no parâmetro de transferência.
O parâmetro de transferência é composto como segue.
- %2 = denominação do erro + unidade Gantry (XX).
- %2 = 10XX => Nenhum eixo mestre declarado
- %2 = 20XX => Nenhum eixo escravo declarado
- %2 = 30XX => Conteúdos diferentes no dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN. Eixo escravo e eixo guia
- %2 = 40XX => Diferente atribuição de canal ou NCU dos eixos Gantry
- %2 = 50XX => Nenhum eixo escravo declarado neste canal
- %2 = 60XX => Diferente atribuição de canal do eixo mestre
- %2 = 10000 => Erro, eixo escravo é eixo geométrico
- %2 = 11000 => Erro, eixo de pos. concorrente como eixo escravo
- %2 = 12000 => Erro, eixo de ciclo compile como eixo escravo
- %2 = 13000 => Erro, eixo Gantry é fuso
- %2 = 14000 => Erro, eixo Gantry com dentes Hirth

p. ex. Nº de erro 1001 = nenhum eixo guia declarado, unidade Gantry 1.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Corrigir os dados de máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Nenhum eixo Gantry
1: Eixo guia do grupo 1
11: Eixo escravo do grupo 1
2: Eixo guia do grupo 2
12: Eixo escravo do grupo 2
3: Eixo guia do grupo 3
13: Eixo escravo do grupo 3

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10652 [Canal %1:] Eixo %2 limite de aviso gantry ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: O eixo escravo gantry excedeu o limite de aviso preestabelecido no MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento técnico responsável.
1. Verificar o eixo (funciona mal a nível mecânico?).
2. MD está mal ajustado (MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). As alterações neste MD só têm efeito depois do RESET.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10653 [Canal %1:] Eixo %2 limite de erros ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: O eixo escravo gantry excedeu o limite de erros (tolerância do valor atual) preestabelecido no MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Verificar o eixo (funcionamento mecânico ruim?)
2. dado de máquina está ajustado incorretamente, dado de máquina MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. Se o dado de máquina for alterado, é necessário o POWER ON.
Se os eixos ainda não foram referenciados, o dado de máquina MD37130 $MA_GANTRY_POS_TOL_REF vale como critério de ativação da mensagem de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10654 [Canal %1:] Esperar pelo início de sincronização Gantry Unidade %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Definições: A mensagem de erro aparece quando os eixos estão prontos para a sincronização. Agora o grupo Gantry pode ser sincronizado. A diferença de valores reais entre os eixos mestre e escravo é maior do que o limite de advertência Gantry do MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. A sincronização deve ser explicitamente iniciada com o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX29.4 (Início de sincronização Gantry).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Veja o manual de funcionamento das funções especiais, eixos Gantry (G1)

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10655 [Canal %1:] Sincronização do conjunto gantry %2 está em progresso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Definições: Não há mais explicações.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10656 [Canal %1:] Eixo %2 gantry eixo escravo dinamicamente sobrecarregado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: O eixo escravo "gantry" indicado está dinamicamente sobrecarregado, isto é, o eixo escravo não pode seguir o eixo mestre dinamicamente

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Compare o dado de máquina axial do eixo escravo "gantry" com o dado do eixo mestre "gantry"

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

10657 [Canal %1:] Eixo %2 desligado status de erro do gantry limite excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: Erro no Gantry, status de limite excedido (alarme 10653) foi desligado.
O erro pode somente ser removido pelo cancelamento MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou com
a desativação da monitoração externa (MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
1. Remova desalinhamentos mecânicos
2. Verifique os eixos (movimento mecânico irregular?)
3. Apague MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou desative a monitoração estendida
4. MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR foi ajustado incorretamente
   se o MD foi alterado, será necessário gerar um Power ON.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10658 [Canal %1:] Eixo %2 estado de eixo não permitido %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Detecção de erro e Gantry-Unit

Definições: Detecção de erro e Gantry-Unit
- 30XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois todos os eixos Gantry estão em um canal.
- 40XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois os eixos Gantry têm diferentes estados de eixo, p. ex. o eixo está atribuído ao PLC.
- 50XX => O grupo Gantry deve mudar o canal devido a uma solicitação do PLC, e no novo canal nem todos os eixos Gantry estão identificados.
- 60XX => O grupo Gantry deve ser buscado no canal devido a uma solicitação de programa NC, mas o canal não reconhece todos os eixos Gantry.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Detecção de erro:
- 30XX => Atribuir todos eixos Gantry do atual canal, p. ex. com a troca de eixo.
- 40XX => Passar todos os eixos do grupo Gantry em um estado idêntico de eixo, p. ex. atribuir todos os eixos ao programa NC ou atribuir todos os eixos ao PLC.
- 50XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
- 60XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
:end

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10700 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção NCK %3 violada no Automático ou no MDA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10701 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção específica de canal %3 violada no Automático ou no MDA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10702 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 violada no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10703 [Canal %1:] Área de proteção específica do canal %2 violada no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Definições: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10704 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção não se está garantida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreram movimentos adicionais de um eixo geométrico, que não puderam ser considerados durante a preparação do bloco. Por isso não se assegura que as áreas de proteção não sejam violadas. Este é só um aviso sem quaisquer outras reações.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar através de outras medidas, que o movimento dos eixos geométricos, incluindo o movimento adicional não ultrapasse as áreas de proteção (o aviso surge de qualquer modo) ou excluir os movimentos adicionais.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10706 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 atingida com eixo %3 no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10707 [Canal %1:] Área de proteção específica de canal %2 atingida com eixo %3 no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Definições: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10710 [Canal %1:] Bloco %2 conflito na retificação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Definições: Retificação centerless está ativa e foi processado um bloco que realiza pelo menos uma das seguintes condições:
- G96 ativo e o fuso de regulação é o fuso mestre.
- O fuso de regulação está em um grupo interdependente.
- Os eixos da transformação centerless sobrepõem à uma transformação ativa e uma ferramenta está ativa.
- Velocidade de corte constante do fuso de regulação está ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10720 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10722. Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar e corrigir as posições no programa NC.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10721 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Dependendo do bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10723. Se este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit11 for ajustado, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI. Veja também no Manual de diagnóstico o alarme 10723.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar os sinais de interface NC/PLC específicos de eixo DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10722 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN> violado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Definições: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10720. O alarme 10722 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.
Veja também as instruções de diagnóstico, alarme 10720.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar e corrigir as posições no programa NC.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10723 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Definições: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10721. O alarme 10723 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.
Veja também o manual de diagnóstico, alarme 10721.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquinaMD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10730 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo vai além do limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10732. Quando este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10731 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Definições: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Este alarme é emitido no lugar do alarme 10733 se não estiver atribuído o dado de máquina MD11411$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10732 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho %6 violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10730. O alarme 10732 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste SD43410 $SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10733 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho %6 violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10731. O alarme 10733 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10735 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: a) Controlar o programa NC quanto as informações corretas de posição e corrigir, se necessário.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Corrigir o limite da área de trabalho com WALCS1 ... WALCS9 ou
d) Corrigir o limite da área de trabalho através do $P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ou $P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ou
e) Desativar limite da área de trabalho com $P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE e $P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE
Nos casos d) e e) deve-se, em seguida, ativar novamente o grupo do limite da área de trabalho específico de coordenadas selecionado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10736 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10740 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos em vazios na programação WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Entre o bloco WAB e o bloco, o qual determina a tangente de aproximação e de afastamento, não podem estar programados mais blocos que os especificados pelo dado de máquina MD20202 $MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10741 [Canal %1:] Bloco %2 Inversão de sentido no movimento de alimentação WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma distância segura que está situada perpendicular ao plano de trabalho e não entre o ponto inicial e o ponto final do contorno WAB.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10742 [Canal %1:] Bloco %2 distância WAB inválida ou não programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Possíveis causas:
Em um bloco WAB não foi declarado o parâmetro DISR, ou o seu valor é inferior ou igual a 0.
Na aproximação ou no afastamento com círculo e com correção de raio de ferramenta ativa, o raio do contorno WAB internamente gerado é negativo. O contorno WAB internamente gerado é um círculo com tal raio, que da sua compensação com o raio de compensação atual (soma do raio da ferramenta e do valor de offset OFFN) resulta a trajetória de centro da ferramenta com o raio DISR programado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10743 [Canal %1:] Bloco %2 WAB programado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tentou-se ativar um movimento de WAB antes de terminar um movimento de WAB anteriormente ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10744 [Canal %1:] Bloco %2 direção WAB definida inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Direção tangencial de aproximação lenta ou de saída não foi definida.
Possíveis causas:
No programa, não há um bloco com informação de movimento após o bloco de aproximação.
No programa, não há um bloco com informação de movimento anterior ao bloco de retração.
A tangente a ser usada para o movimento WAB é vertical ao atual plano de usinagem.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10745 [Canal %1:] Bloco %2 posição final WAB não está clara

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco WAB e no bloco seguinte, o posicionamento foi programado perpendicular a direção de usinagem. No bloco WAB, não foi indicado posicionamento no plano de usinagem.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o programa de peça. Remova o valor de posição do eixo de avanço do bloco WAB ou no bloco seguinte, ou programe um valor de posição dentro do plano de usinagem no bloco WAB.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10746 [Canal %1:] Bloco %2 parada na procura de bloco para WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma parada de preprocessamento foi inserida entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte definindo a direção tangencial , ou entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte que define a posição final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10747 [Canal %1:] Bloco %2 direção de retração não definida para WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco de retração com um quarto de círculo ou em semi-círculo (G248 ou G348), o ponto final no plano de usinagem não foi programado, e um comando G143 ou G140 sem compensação de raio de corte está ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o programa de peça. As seguintes alterações são possíveis:
- Indique o ponto final no plano de usinagem no bloco WAB.
- Ative a compensação de raio de corte (efetiva somente para G140, não para G143).
- Estabeleça explicitamente a direção de retração com G141 ou com G142.
- Execute a retração em linha reta em vez de um círculo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10748 [Canal %1:] Bloco %2 plano de retração inválido com WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com DISRP foi programada uma posição do plano de retração que não está entre a distância de segurança (DISCL) e o ponto de partida (ao aproximar) ou o ponto final (ao afastar) do movimento WAB.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10750 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio de corte ativada sem número de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: É necessário que seja selecionada uma ferramenta T..., para que o comando possa considerar os valores de compensação correspondentes.
A cada ferramenta (Número T) é atribuído automaticamente um bloco de dados de correção (D1), que contém os valores de compensação (Parâmetro P1 - P25). A uma ferramenta podem ser atribuídos no máximo 9 blocos de correção , mencionando o bloco de dados pretendido com o número D (D1 - D9).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

A correção do raio de corte (CRC) é permitida, se estiver programada a função G41 ou G42. Os valores da correção encontram-se no parâmetro P6 (valor geométrico) e P15 (valor de desgaste) do bloco de correção ativo Dx.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de se chamar CRC com G41/G42 deve-se programar um número de ferramenta sob o endereço T....

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10751 [Canal %1:] Bloco %2 perigo de colisão devido a compensação do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A 'detecção do gargalo de garrafa' (cálculo do ponto de intersecção para os próximos blocos de posicionamento compensados) não conseguiu calcular o ponto de intersecção para o número de blocos de posicionamento encontrado. Há a possibilidade de que uma das trajetórias equidistantes tenha violado o contorno da peça de trabalho.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o programa de peça e, se possível, modificar a programação de modo que sejam evitados cantos internos com cursos menores que o valor de correção. (Cantos externos não são críticos, visto que as eqüidistâncias podem ser prolongadas ou que blocos intermediários podem ser inseridos, resultando sempre em uma intersecção.
Aumentar o número de blocos de deslocamento de leitura antecipada através do dado de máquina MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (Valor padrão: 3), onde o esforço de processamento aumenta juntamente com o tempo de ciclo do bloco.)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10752 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer do bloco local durante a compensação do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção do raio de corte tem de memorizar em buffer um número variável de blocos intermediários, para poder calcular para cada bloco NC uma trajetória da equidistante. O tamanho do buffer não pode ser facilmente definido. Depende do Número do bloco sem comandos de posicionamento no plano de compensação, do número de elementos de contorno a ser incluído e também da forma de curvatura nas interpolações Spline e Polinomiais.
O tamanho do buffer é estabelecido pelo sistema e não pode ser alterado através de MD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Reduzir o tamanho do buffer que foi ocupado devido a alterações no programa NC.
- Evitando-se:
- Blocos sem informação de posicionamento no plano de compensação
- Blocos com elementos de contorno que apresentam curvaturas variáveis (p.ex. elipses) e com raios de curvatura menores do que o raio de correção (estes blocos são divididos em vários sub-blocos).
- Reduzir o número dos blocos encontrados para a monitoração de colisão (MD 20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10753 [Canal %1:] Bloco %2 correção de raio de corte ativa somente em bloco linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A seleção da compensação do raio da ferramenta com G41/G42 só pode ser feita em blocos nos quais a função G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) esteja ativa.
No bloco com G41/G42 pelo menos um eixo nos planos G17 ao G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10754 [Canal %1:] Bloco %2 cancelar a correção do raio de corte somente em um bloco linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A remoção da compensação do raio da ferramenta com G40 só pode ser feita em blocos nos quais as funções G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) estejam ativas.
Nos blocos com G40, pelo menos um eixo do plano G17 a G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10755 [Canal %1:] Bloco %2 não ativar a correção do raio de corte com KONT no ponto de partida atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando se aciona a correção do raio de corte com KONT, o ponto de partida do bloco de aproximação está dentro do círculo de compensação e violando já o contorno.
Se a correção de raio de corte for selecionada com G41/G42, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determina o movimento da compensação se a posição atual presente estiver atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do ponto inicial programado (= ponto final do bloco de aproximação). A tangente que passa pela posição atual e não viola o contorno, é o movimento de aproximação.
Se o ponto de partida está dentro do círculo de compensação, em torno do ponto final, não passará nenhuma tangente por este ponto.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Coloque a CRC de forma a que o ponto de partida do movimento de aproximação se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação (posicionamento programado > raio de compensação). Existem as seguintes possibilidades:
Seleção no bloco anterior
Incluir um bloco intermediário
Selecionar o modo de aproximação NORM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10756 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte via KONT não é possível no ponto final programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao cancelar a correção do raio de corte, o ponto final programado está dentro do círculo de compensação. Se este ponto era de fato para ser aproximado sem compensação, ocorreria uma violação de contorno.
Se a correção do raio de corte for cancelada com G40, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determinará o movimento de compensação, caso o ponto final programado se situe atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do último ponto no qual a compensação permanece ativa. A tangente que passa pela posição final e não viola o contorno, é o movimento de retração.
Se o ponto inicial estiver dentro do círculo de compensação em torno do ponto desejado, nenhuma tangente passará por esse ponto.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Coloque a CRC de forma a que o ponto final programado se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação. Existem as seguintes possibilidades:
Seleção no próximo bloco
Incluir um bloco intermediário
Selecionar o modo de retração NORM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10757 [Canal %1:] Bloco %2 alteração do plano de compensação não é possível com a correção do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para se poder mudar o plano de compensação (G17, G18 ou G19) é necessário cancelar a seleção anterior da correção do raio de corte com G40.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: No programa de peças deve ser incluído um bloco intermediário com a anulação da seleção da correção. Depois da mudança de plano a correção do raio de corte deve ser selecionada em um bloco de aproximação com interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10758 [Canal %1:] Bloco %2 raio de curvatura com valor de compensação variável é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção atual do raio de corte (o raio utilizado) é muito grande para o raio da trajetória programada. Em um bloco com compensação variável do raio de corte, deverá ser possível efetuar a compensação em todos os locais, ou em nenhum local do contorno com o menor e o maior valor da faixa de compensação. No contorno não pode haver nenhum ponto, no qual o raio de curvatura se situe dentro da área de compensação variável.
Se o valor da compensação alterar a sua sinalização dentro de um bloco, serão verificados ambos os lados do contorno, em caso contrário, apenas o lado do contorno.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Utilizar ferramentas menores ou então considerar logo durante a programação do contorno uma parte do raio de corte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10759 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória paralela à orientação da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco com interpolação de Spline ou polinomial o percurso corrigido percorre pelo menos em um ponto paralelo à orientação da ferramenta, isto é, o percurso tem uma tangente vertical ao plano de correção.
Então a tangente em um ponto do percurso vale como paralela para orientação da ferramenta se o ângulo entre as duas direções for menor do que o valor limite definido no dado de máquina MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT.
Entretanto, durante o fresamento periférico são permitidas retas que percorrem paralelamente à orientação da ferramenta, e da mesma forma círculos cujo plano de círculo é vertical ao plano de correção (aplicação em saídas macias da ranhura).
No fresamento de topo (CUT3D, CUT3DF, CUT3DFS) não são permitidas retas no sentido da orientação da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Não utilize splines ou polinômios quando estiver escrevendo a seção do contorno, mas sim retas e círculos. Fragmentar a geometria da peça a trabalhar e cancelar a correção do raio de corte entre as várias seções.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo helicoidal não paralelo à orientação da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma compensação do raio de corte em atividade, uma helicoidal só é permitida se o eixo helicoidal se situar paralelamente à ferramenta. Ou seja, o plano do círculo e o plano de compensação têm de ser idênticos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Orientar o eixo helicoidal perpendicular ao plano de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10761 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte não é possível no caso de elipse com mais do que uma rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Durante a usinagem do interior de uma elipse, os raios de curvatura são, em parte, maiores ou menores do que a correção do raio de corte.
Neste caso ocorreria nas elipses uma fragmentação em 4 blocos parciais, com raios de curvatura maiores e menores do que o raio de correção. Para um número maior de rotações aumentaria significativamente o tempo de cálculo devido ao número ilimitado de blocos parciais, que iriam surgir. No entanto, este caso seria recusado com o aviso de erro.
Se for possível fazer a compensação em toda ou em parte nenhuma da elipse, também são permitidas elipses que ultrapassem uma rotação completa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Utilizar fresas com um raio menor ou programar o movimento em blocos com o máximo de uma rotação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10762 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre dois blocos de deslocamento com compensação do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Alterar programa de peças
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se SBL2 está selecionado. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo ultrapassar o número permitido de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10763 [Canal %1:] Bloco %2 a componente da trajetória do bloco no plano de compensação é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Através da monitoração de colisão com correção de raio de ferramenta ativa, o componente da trajetória do bloco no plano de correção passa a ser zero. Caso o bloco original não possua nenhuma informação de movimento perpendicular com o plano de correção, isto significa que este bloco será desconsiderado.
O alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit1 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - O comportamento está correto em áreas muito estreitas que não podem ser processadas com a ferramenta ativa.
- Alterar o programa de peça se necessário.
- Utilizar ferramenta de raio menor se necessário.
- Programar CDOF/CDOF2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10764 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória não contínua com compensação ativa do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Este alarme surge, quando com compensação ativa do raio de corte o ponto de partida utilizado no cálculo da compensação não for igual ao ponto final do bloco anterior. Este caso pode ocorrer p.ex. quando um eixo geométrico é deslocado entre dois blocos como eixo de posicionamento, ou quando for alterada a compensação de comprimento da ferramenta em uma transformação cinemática (p.ex. transformação 5 eixos).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10765 [Canal %1:] Bloco %2 compensação 3D do raio de corte não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme surge quando se tenta ativar a compensação 3D do raio de corte, apesar da opção necessária não existir no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: A opção não pode ser ativada através da alteração dos dado de máquina, porque o código necessário não existe fisicamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10766 [Canal %1:] Troca não permitida da orientação da superfície entre bloco %2 e bloco %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme surge em fresamentos de topo 3D quando, durante a transição de blocos, a superfície definida no primeiro bloco tem continuação no segundo bloco através da parte de trás da superfície nele definida. O Número do bloco no alarme designa o segundo bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10767 [Canal %1:] Bloco %2 usinagem com ângulo lateral diferente de 0 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante o fresamento frontal com uma fresa Torus, o ângulo lateral tem de ser 0, se o vetor normal de superfície e a orientação da ferramenta incluam um ângulo inferior ao ângulo indicado pelo dado de máquina MD21082 $MC_CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT. Neste caso, só o ângulo de avanço pode ser diferente de 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças. Eventualmente aplicar outra ferramenta (fresa de cabeça esférica)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10768 [Canal %1:] Bloco %2 orientação não permitida da ferramenta na compensação 3D do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme pode ocorrer no fresamento frontal 3D: O ângulo entre o vetor normal da superfície de usinagem e o vetor de normal de superfície extremo da superfície da ferramenta é inferior ao valor limite indicado pelo dado de máquina MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT, ou a ferramenta está orientada de forma a que a usinagem seja feita na parte de trás da superfície. Neste caso o vetor de normal de superfície extremo é o vetor cuja direção diverge mais da direção na ponta da ferramenta (ex. paralelo ao eixo longitudinal da ferramenta). No caso de ferramentas cilíndricas ou ferramentas cujo extremo é cilíndrico (tais como a fresa Torus normal), este vetor está posicionado perpendicular ao vetor da ferramenta. Para ferramentas deste tipo o alarme significa que o ângulo entre o eixo longitudinal da ferramenta, por exemplo, uma linha periférica do cilindro, e a superfície a ser trabalhada é menor que o valor mínimo permitido.
No caso de ferramentas cuja superfície (válida) não termina em uma parte cilíndrica, mas sim em uma parte cônica (tais como fresa cônica ou fresa Torus, para a qual o Torus está definido de menos de 90 graus) o alarme significa que o ângulo entre uma linha periférica do cone e a superfície a ser trabalhada é menor que o valor mínimo permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças. Eventualmente aplicar outra ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10769 [Canal %1:] Bloco %2 vetor normal da superfície não permitido na compensação 3D do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os vetores normal de superfície e tangente de percurso deverão, teoricamente, estar perpendiculares entre si no fresamento 3D de topo, isto é, eles deverão formar um ângulo de 90 graus. Dado que dois vetores são programados independentemente um do outro, os desvios deste ângulo são possíveis e permitidos. O alarme será gerado quando o ângulo entre os vetores normal de superfície e tangente de percurso for menos que o ângulo limite indicado no dado de máquina MD21084 $MC_CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10770 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do tipo de canto devido a uma alteração de orientação com compensação do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de um canto (canto interior e exterior) depende da trajetória programada e também da orientação da ferramenta. Para tal, a trajetória programada é projetada no plano perpendicular em relação à orientação atual da ferramenta onde é determinado o tipo de canto. Caso se programe uma alteração da orientação entre dois blocos de posicionamento (em um ou em mais blocos), que faça com que o tipo de canto no final do primeiro bloco de posicionamento seja diferente do que no ponto de partida do segundo bloco, o aviso de alarme é ativado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10771 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer de blocos local devido a orientação suave

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este erro ocorre quando tem de ser memorizado em buffer um número de blocos superior à capacidade de memorização existente.
Este erro só ocorre em software mal configurado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar a área do buffer local.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10772 [Canal %1:] Bloco %2 alteração ilegal da orientação na ativação ou desativação de usinagem frontal 3D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento frontal (compensação do raio de corte 3D) não são permitidos blocos intermediários com alteração de orientação entre o bloco de ativação e o primeiro bloco de correção, ou seja, entre o último bloco de compensação e o bloco de desativação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10773 [Canal %1:] Orientação ilegal da ferramenta no bloco %2 do canto interior no bloco %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do bloco, label

Definições: Nos cantos interiores, a trajetória dos respectivos blocos de posicionamento é reduzida. No entanto, mantém-se a alteração de orientação inicialmente programada no bloco, sendo executada em sincronização com a trajetória reduzida. Devido à relação alterada daí resultante, entre a tangente da trajetória, a normalização de superfície e a orientação da ferramenta, podem surgir durante o fresamento frontal 3D alguns pontos com ângulo lateral incompatível. Tal não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10774 [Canal %1:] Dimensões ilegais da ferramenta no fresamento frontal no bloco %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme surge quando, durante o fresamento frontal, são programadas medidas de ferramentas incompatíveis, como, p. ex., raio de ferramenta negativo, raio de curvatura zero ou negativo nos tipos de ferramentas que necessitam de um raio de curvatura, ângulo de corte zero ou negativo em ferramentas cônicas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10775 [Canal %1:] Troca de ferramenta ilegal com fresamento frontal no bloco %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme surge, quando, durante a compensação ativa do raio de corte 3D em fresamentos de topo, é programada uma mudança de ferramenta, originando a alteração do tipo de ferramenta, ou se esta não ocorrer, pelo menos a alteração de uma medida relevante da ferramenta em relação à ferramenta selecionada. Dependendo do tipo da ferramenta, medidas relevantes podem ser o diâmetro da ferramenta, o raio circular ou o ângulo de corte. São permitidas alterações no comprimento da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10776 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 deve ser eixo geométrico se a compensação do raio de corte estiver ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: O alarme surge quando o eixo necessário para a compensação do raio de corte não for um eixo geométrico. Em CUT2DF o eixo pode ser o eixo de posicionamento perpendicular no plano de usinagem. Em todos os restantes modos de compensação (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF), todos os eixos geométricos têm de ser também trabalhados como tal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa da peça
Na seleção do G41/42 , os eixos envolvidos devem ser reconhecidos como GEOAX no canal .É possível programar por GEOAX() ou G91 G0 X0 Y0 no bloco com G41/42.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10777 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte: demasiados blocos com supressão de correção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo permitido de blocos com supressão ativa de correção para correção de raio de ferramenta é limitado pelo dado de máquina MD20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Alterar programa de peças.
- Alterar dado de máquina.
- Verificar se está selecionado SBL2. Com SBL2, é gerado um bloco a cada linha do programa de peça, fazendo com que o número possível de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento possa eventualmente ser excedido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10778 [Canal %1:] Bloco %2 parada de pré-processamento com compensação ativa do raio de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se com a correção ativa do raio da ferramenta for detectada uma parada de pré-processamento (ou programado pelo usuário ou gerado internamente) e se for definido o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE, então é dada esta advertência, pois nesta situação poderão ocorrer movimentos de máquina não esperadas pelo usuário (finalização da correção do raio e nova aproximação).

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START.
- Alterar o programa de peça.
- Colocar o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE em FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10779 [Canal %1:] Bloco %2 parada de pré-processamento com compensação ativa do raio de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se for detectada uma parada de pré-processamento, com compensação ativa do raio de ferramenta, (programada pelo usuário ou gerada internamente) e o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE estiver colocado, então, este alarme é enviado, porque nesta situação podem ocorrer movimentos de máquina não desejados pelo usuário (finalização da compensação de raio e nova aproximação).
Para continuar a usinagem, pressione a tecla CANCEL e execute uma nova partida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START
- Alterar o programa de peça
- Ajustar o dado SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE para FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10780 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de ferramenta de retífica ou torneamento com correção do raio de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma troca de ferramenta no qual um corretor (diferença entre o centro da aresta e o seu ponto de referência) se altera, é somente permitida em linha e em blocos polinomiais.
É permitido em blocos circulares, blocos de envolvente e em blocos que incluam rotações polinomiais com máximo grau permitido p/ numerador e denominador.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START
- Alterar o programa de peça
- Ajustar o dado SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE para FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10781 [Canal %1:] Bloco %2 orientação ilegal da envolvente com compensação de raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A compensação de raio de corte é somente permitida com envolventes se o plano de compensação coincidir com o plano da envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10782 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de curvatura ilegal com compensação de raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme ocorre se uma tentativa foi feita de aplicar uma compensação de raio de corte a um tipo de curvatura para o qual esta função não está implementada. A única causa até o momento: envolvente com compensação de raio de corte 3D.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10783 [Canal %1:] Bloco %2 o tipo de correção do raio requer uma transformação de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Este alarme ocorre quando há a tentativa de se ativar o tipo de correção do raio da ferramenta onde uma modificação de orientação da ferramenta deverá ser possível e a opção 'Transformação de orientação' não está presente. O alarme somente pode ocorrer quando um dos seguintes códigos G está ativo no grupo de códigos 22:
- CUT3DC
- CUT3DCC
- CUT3DCCD

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção:
- Alterar o programa de peças
- Instalar a opção 'Transformação de orientação'

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10784 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta inválida na correção do raio da ferramenta com superfícies de limite

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na ativação da correção do raio da ferramenta com superfícies de limite está ativa uma ferramenta de tipo inválido.
Somente são permitidas fresas com os tipos de ferramenta 1 até 399 com as exceções a seguir:
- 111 Fresa com arredondamento esférico das pontas
- 155 Fresa cônica
- 156 Fresa cônica
- 157 Fresa cônica

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Utilizar outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10790 [Canal %1:] Bloco %2 troca de plano durante programação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O plano ativo foi trocado entre o primeiro e o segundo sub-bloco na programação de duas linhas retas com parâmetros de ângulo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10791 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo inválido durante uma programação linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi encontrado nenhum ponto intermediário na programação de um contorno consistindo de duas linhas retas e uma especificação de ângulo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10792 [Canal %1:] Bloco %2 tipo ilegal de interpolação durante programação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Somente spline ou interpolação linear são permitidas para programação com 2 linhas retas mais especificação de ângulos. Interpolações circulares ou polinomiais não são permitidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10793 [Canal %1:] Bloco %2 segundo bloco ausente durante interpolação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O segundo bloco está ausente durante a programação de duas linhas retas com especificação de ângulo. Esta situação somente ocorre se o primeiro sub-bloco é também o último bloco de programa, ou se o primeiro sub-bloco for seguido por um outro bloco com uma instrução de parada do processamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10794 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo ausente no segundo bloco na programação de uma interpolação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ângulo está ausente no segundo bloco na programação de duas linhas retas mais especificação de ângulo. Este erro pode somente ocorrer se um ângulo foi programado no bloco seguinte, mas não há nenhuma programação de eixos que pertencem ao plano ativo neste bloco. A causa deste erro pode também ser devido a intenção de se programar uma simples linha reta com um ângulo, no bloco anterior. Neste caso, exatamente um eixo do plano ativo deve se programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10795 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do parâmetro de ponto final durante a programação com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a programação de uma linha reta, ambas as posições do plano ativo e também de um ângulo são especificadas (a posição do ponto final é especificada em excesso), ou a posição da coordenada programada não pode atingir o ângulo declarado. Se um contorno consistindo de 2 linhas retas com especificação de ângulo está para ser programado, é possível declarar as duas posições dos eixos do plano e um ângulo, no segundo bloco. O erro pode também ocorrer se, devido a um erro de programação, o bloco seguinte não puder ser interpretado como primeiro sub-bloco deste contorno. Um bloco é interpretado como o primeiro bloco de um contorno de dois blocos se um ângulo, mas não um eixo do atual plano selecionado, for programado, e se o bloco ainda não é o segundo bloco do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10800 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 não éum eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Em uma transformação ativa ou em um Frame com uma componente rotativa são necessários os eixos geométricos para a preparação do bloco. Se um eixo geométrico foi processado anteriormente como eixo de posicionamento, permanece no status 'eixo de posicionamento' até ser programado de novo como eixo geométrico.
Através do movimento POSA , para além dos limites dos bloco não se consegue detectar no pré-processamento se o eixo já atingiu a sua posição de chegada quando o bloco é processado. Tal, é uma condição importante para o cálculo da componente ROT de um Frame ou eventualmente de uma transformação.
Se eixos geométricos são utilizados como eixos de posicionamento, não pode:
1. Especificar qualquer rotação no frame geral atual.
2. Selecionar qualquer transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Após selecionar uma transformação ou um frame, deve-se programar novamente o eixo geométrico operando como eixo de posicionamento (p.ex. depois de WAITP), a fim de reverter o status para 'eixo geométrico'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10805 [Canal %1:] Bloco %2 reposicionamento após comutação de eixo geométrico ou de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em ASUP foi alterada a atribuição de eixos geométricos a eixos de canal ou a transformação ativa foi modificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10810 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada a função 'avanço por rotação' (com G95 ou G96) ou 'rosca rígida' (com G331/G332), apesar de não se ter sido definido um fuso mestre, do qual a velocidade poderia ser derivada.
Para a definição o MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND está disponível (valor padrão) ou o comando SETMS no programa de peças, com o qual cada fuso do canal pode ser convertido em fuso mestre.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar previamente o fuso mestre com MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... índice canal, m ... n.º do fuso) ou defini-lo no programa de peças NC com um comando, antes de se programar uma nova função G que exija um fuso mestre.
O eixo da máquina que deve operar como fuso tem de possuir um número de fuso no MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... índice do eixo da máquina, m ... n.º do fuso). Além disso, tem de ser atribuído a um canal (índice de eixo do canal 1 ou 2) com o MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... índice do eixo do canal, m ... índice do eixo da máquina).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10820 [Canal %1:] Eixo circular/fuso %2 não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado um avanço por rotação para eixos de contorno e sincronização ou para um eixo/fuso. No entanto não se encontra disponível o eixo circular/fuso, do qual deve derivar o avanço.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou corrigir o dado de ajuste SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10860 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programado avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Causa:
Para o bloco de deslocamento indicado não há nenhuma velocidade de deslocamento programada.
Avanço F ou FZ:
Na definição da velocidade de deslocamento através do avanço F ou FZ, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95 F or G95 FZ , o avanço F ou FZ não foi reprogramado.
Avanço modal FRCM:
Na definição da velocidade de deslocamento modal FRCM para arredondamento RND ou chanfro CHF, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95, o avanço FRCM não foi reprogramado, ou avanço por rotação G95 F após um avanço G95 FZ.
Nota
O avanço FRCM deve ser reprogramado caso este esteja ativo antes de uma troca de tipo de avanço, isto é, programado diferente de 0. Mesmo se o atual bloco de deslocamento não conter nenhum chanfro CHF ou arredondamento RND.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Programe o avanço de acordo com o tipo de interpolação.
- G93: o avanço é indicado como valor de tempo recíproco sob o endereço F em [rev/min].
- G94 e G97: o avanço é programado sob o endereço F em [mm/min] ou [m/min].
- G95: o avanço é programado como avanço por rotação sob o endereço F em [mm/Rotação]. ou sob o endereço FZ em [mm/dente].
- G96: o avanço é programado como velocidade de corte sob o endereço S em [m/min]. Esse valor resulta do número de rotações do fuso atual.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10861 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de posicionamento do eixo %3 é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programada a velocidade do eixo e a velocidade de posicionamento declarada no dado de máquina é zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir outra velocidade no dado de máquina MD32060 $MA_POS_AX_VELO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10862 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre é um eixo de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma trajetória que também inclui o fuso mestre como eixo de trajetória. Mas a velocidade da trajetória é derivada das rotações do fuso mestre (p.ex. G95).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de forma a que deixe de existir relação com o mesmo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10865 [Canal %1] Bloco %2 FZ ativo, mas sem offset de ferramenta, ferramenta %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Ferrame.

Definições: Para o bloco de deslocamento indicado um avanço por dentes está ativo, mas sem offset de ferramenta.
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido; então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente por rotação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10866 [Canal %1:] Bloco %2 FZ está ativo, mas o número de dentes do D ativo %4 da ferramenta %3 é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identific.
%4 = Número D

Definições: Avanço por dente é ativo para o bloco de deslocamento indicado, mas o número D de 0 é selecionado através de $TC_DPNT (número de dentes).
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido; então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente por rotação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10870 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal definido para velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionada velocidade de corte constante, mesmo que nenhum eixo transversal tenha sido aplicado como eixo de referência para velocidade de corte constante ou atribuído como tal através do SCC[AX].
A velocidade de corte constante pode ser ativada através de:
- Posição básica G96, G961 ou G962 do grupo G 29 durante a inicialização
- Programação de G96, G961 ou G962
Um eixo de referência para G96, G961 ou G962 pode ser aplicado como eixo transversal no MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou definido como tal através da instrução SCC[AX].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF. Antes da programação do G96, G961 ou G962 deverá ser definido um eixo transversal como eixo de referência para velocidade de corte constante através do dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou SCC[AX].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10880 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre 2 blocos de posicionamento com inserção de raios ou chanfros

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), estão programados uma quantidade de blocos sem informação sobre o contorno, maior do que o valor do dado de máquina MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peças, para que o número permitido de blocos em branco não seja ultrapassado ou colocar o dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (blocos vazios com chanfros/raios) com número máximo de blocos vazios.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10881 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do bloco de buffer local na inserção de chanfros ou raios.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), encontram-se programados blocos vazios, sem informação de contorno, em quantidade maior que a capacidade da memória intermediária local.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças de forma a reduzir o número de blocos vazios.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10882 [Canal %1:] Bloco %2 não ative chanfros ou raios sem movimento de posicionamento no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi inserido chanfro ou raio entre 2 contornos lineares ou circulares (arredondamento de canto) porque:
Não há qualquer contorno linear ou circular no plano.
Há um movimento fora do plano.
Houve uma mudança no plano.
O número admissível de blocos sem informação de movimento foi excedido(blocos dummy).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças segundo o erro acima mencionado, ou alterar a quantidade permitida de blocos vazios do programa, no dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10883 [Canal %1:] Bloco %2 valor do chanfro ou do filete têm de ser reduzidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme é enviado, se pelo menos um dos blocos relevantes, na inserção de raios ou chanfros, é tão pequeno que o elemento de contorno a ser inserido deve ser reduzido contra o valor original programado. O alarme ocorre somente se o bit 4 estiver ativado no dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK. Caso contrário o chanfro ou o raio é corrigido sem o envio do alarme.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças ou continue com o programa sem modificações após a tecla de cancelamento e partida de ciclo ou partida de ciclo somente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10890 [Canal %1:] Bloco %2 estouro da memória intermediária local durante o cálculo Spline

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar o programa de peças:
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se está selecionado SBL2. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo o número admissível de blocos vazios ser ultrapassado entre dois blocos de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10891 [Canal %1:] Bloco %2 a multiplicidade do nó é superior à ordem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na Spline B a distância dos nós PL (nó = ponto na Spline onde 2 polinômios se encontram) foi programada excessivamente com o zero (isto é, a 'multiplicidade' de um ponto de nó é muito grande). Na Spline B quadrada podem ser programadas no máximo duas vezes consecutivas a distância do nó com valor zero, na Spline B cúbica no máximo três vezes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A distância do nó PL = 0 deve apenas ser programada consecutivamente em correspondência ao grau da Spline B utilizada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10900 [Canal %1:] Bloco %2 não há valor S programado para a velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Caso G96 esteja ativo, falta a velocidade de corte sob o endereço S.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma velocidade de corte constante sob S em [m/min] ou desativar a função G96. Por exemplo, se em G97 o avanço prévio se mantém, mas o fuso continua a rodar com a atual rotação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10910 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade excessiva em um eixo de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a análise das trajetórias dos eixos de percurso no processamento de blocos foi detectado um forte desvio local da velocidade de um ou mais eixos de percurso em relação à velocidade de percurso.
Uma situação deste tipo pode ter uma das seguintes causas:
- A trajetória percorre próxima às posições singulares da cinemática dos eixos da máquina.
- A característica de contorno programada é muito irregular.
- A definição FGROUP relativa ao contorno é desfavorável.
- A configuração MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 não é suficiente para alterações de curvatura que ocorrem durante um bloco. Este problema ocorre frequentemente no G643, G644 ou COMPCAD.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Uma transformação cinemática não foi implementada numericamente com a precisão necessária. Para evitar sobrecargas de eixos com segurança, a velocidade de percurso geralmente é reduzida drasticamente. Eventualmente isto pode parecer como uma parada aparente da máquina. Quando a posição singular é alcançada, ocorrem repentinamente fortes movimentos de eixo.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Uma divisão do bloco em vários menores muitas vezes oferece uma melhora.
Se o MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, então o alarme pode, eventualmente, ser evitado através de um valor MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 ou 5, pois aqui os blocos são analisados com mais precisão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10911 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite passagem pelo pólo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O percurso da curva passa pelo pólo da transformação.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10912 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O percurso da curva não pode ser calculado previamente de forma segura. A razão para isto é que os eixos envolvidos na transformação estão sendo operados como eixos de posicionamento, ou devido ao pólo de transformação ser circunavegado excessivamente pela curva.
A partir deste bloco é efetuado o controle de velocidade no processamento principal. Este é mais conservador que no cálculo prévio. A função lookahead é desativada. Caso não seja possível a transferência do controle de velocidade para o processamento principal, o processamento do programa de peças será abortado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma ação é normalmente necessária. No entanto, o controle de velocidade opera de forma mais eficiente, se o programa de peças for alterado.
- Caso um pólo de transformação seja circunavegado várias vezes pela curva, é recomendável subdividir o bloco em partes menores.
- Se a causa é o eixo de posicionamento, deve-se verificar se o eixo também pode ser operado como eixo da trajetória. A desativação do lookahead mantém-se até que o pré-processamento possa partir novamente das condições definidas (p.ex. com a mudança JOG ->AUTO, troca de ferramentas ou de ângulo de corte).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10913 [Canal %1:] Bloco %2 perfil de avanço negativo é ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O perfil de avanço dado é em parte negativo. No entanto, não é permitido um avanço negativo da trajetória. O perfil de avanço é ignorado. O bloco de avanço especificado e o valor são tomados quando do deslocamento do bloco todo.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma ação é geralmente necessária. No entanto, a mensagem de alarme indica a existência de uma programação incorreta, que deverá ser eliminada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10914 [Canal %1:] Bloco %2: O movimento não foi possível durante a transformação ativa.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. As seguintes causas podem ser atribuídas ao erro indicado, no caso de transformação TRANSMIT: Uma área (circular) existe em torno do pólo onde o posicionamento não é permitido. Esta área é criada pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado próximo ao pólo.
A área é definida por:
- Dado de máquina (MD24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL...)
- Compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP...) Se a compensação do comprimento da ferramenta é levada em consideração nos cálculos, depende do plano de trabalho selecionado (veja G17 ...)
- A maquina para antes do bloco com falha.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Corrigir o valor incorreto da compensação de comprimento da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10915 [Canal %1:] Bloco %2 Problema Prep no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: A memória parametrizada é insuficiente para poder operar o LookAhead em modo ampliado.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar a parametrização. Aumentar a memória de trabalho. Utilizar o LookAhead Standard.
Se necessário, entre em contato com a Siemens.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10916 [Canal %1:] Bloco %2 Problema Prep no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: A memória parametrizada é insuficiente para oferecer um perfil de velocidade de percurso ideal. O perfil criado é menos regular do que ele mesmo permite.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Alterar a parametrização. Aumentar o IpoBuffer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10930 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação não permitido no contorno de remoção de aparas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No programa de contorno para a remoção de aparas são permitidos os seguintes tipos de interpolação: G00, G01, G02, G03, CIP, CT

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Na subrotina de contorno devem ser apenas programados elementos de trajetória, que são compostos por retas e arcos de círculo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10931 [Canal %1:] Bloco %2 erro no contorno de remoção de aparas programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na subrotina para o contorno na remoção de aparas encontram-se os seguintes erros:
- Círculo completo
- Elementos de contorno que se cruzam
- Posição de início incorreta

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Os erros acima mencionados devem ser corrigidos na subrotina para o contorno de remoção de aparas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10932 [Canal %1:] Bloco %2 a preparação do contorno foi novamente iniciada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A primeira preparação de contorno/decodificação de contorno deve ser finalizada com EXECUTE.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de uma nova seleção da preparação de contornos (comando CONTPRON) incluir no programa de peças o comando EXECUTE para conclusão da preparação anterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10933 [Canal %1:] Bloco %2 o programa de contornos não contém blocos de contornos suficientes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O programa de contorno contém:
- Menos que 3 blocos de contorno com CONTPRON
- Nenhum bloco de contorno com CONTDCON

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o tamanho do programa com o contorno de remoção de aparas para pelo menos 3 blocos NC com movimentos de ambos os eixos no atual plano de trabalho.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10934 [Canal %1:] Bloco %2 o campo para a segmentação de contornos possui uma dimensão demasiado pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a decomposição de contornos (ativada com a palavra-chave CONTPRON) é identificado que o campo para a tabela de contornos está definido demasiado pequeno. Para cada elemento de contorno admitido (círculo ou reta) tem de haver uma linha na tabela de contornos.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A definição das variáveis da array para a tabela de contornos deve ser elaborada tendo em consideração os elementos de contornos previstos. A decomposição divide alguns blocos NC em até 3 passos de usinagem. Exemplo: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Campo de variáveis para a tabela de contornos orientada para 30 passos de usinagem. O número de colunas é uma quantidade fixa (11).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10940 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 não ser apagada/sobrescrita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: A tabela de curvas pode ser apagada somente se não estiver ativa em um acoplamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Todos os acoplamentos que utilizam a tabela de curvas a ser apagada têm de ser desativados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10941 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: Limite de memória SRAM do NC alcançada Tipo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Tipo de objeto

Definições: Memória dinâmica insuficiente durante a definição da tabela de curvas.
O parâmetro Tipo de objeto indica para qual tabela de curvas de objeto a memória se destina:
1: Número de tabelas de curvas muito pequeno (MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS)
2: Número de segmentos lineares de tabela de curvas muito pequeno (MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN)
3: Número de segmentos polinomiais de tabela de curvas muito pequeno (MD18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS)
4: Número de polinômios de tabelas de curvas muito pequeno (MD18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado. Apague as tabelas de curvas não necessárias ou reconfigure o espaço do disco para as tabelas de curva. O processo de definição da tabela de curva tem que ser refeito; veja dados de máquina:
MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS, MD18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS,
MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN,
MD18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10942 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: instrução ilegal na definição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Na definição da tabela de curvas, diversas sequências de comandos ilegais causaram este alarme. Por exemplo, não é admitida a terminação da definição de uma tabela de curvas com M30 antes de ter programado o comando CTABEND.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10943 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 inversão de direção do valor de guia no bloco não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Neste bloco as condições para a conversão de um contorno programado em uma tabela de curvas não foram preenchidas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10944 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 transformação ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: A utilização de uma transformação não é admitida em uma tabela de curvas se o eixo mestre ou o eixo escravo programados no CTABDEF estiverem envolvidos na transformação. Exceto: TRAANG.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10945 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 acoplamento ilegal de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Não é permitido programar um acoplamento de eixos para o eixo mestre e o eixo escravo programados no CTABDEF.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10946 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 contorno não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Entre CTABDEF e CTABEND não foi programado nenhum movimento para o eixo mestre. Uma tabela de curvas sem contorno não é permitida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10947 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 contorno descontínuo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: A definição de contorno em uma tabela de curvas deve ser contínua. Descontinuidades podem resultar, p.ex., da ativação de uma transformação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10948 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Foi definida uma tabela de curvas periódica na qual o eixo escravo tem, no fim da tabela, uma posição diferente da posição do início de tabela.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10949 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Um movimento de eixo escravo foi programado sem o movimento de um eixo mestre.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e iniciá-lo novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

10950 [Canal %1:] Função de cálculo do comprimento de arco não é preciso

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco com a precisão exigida.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco na interpolação polinomial ativa, com a precisão exigida. Será necessário aumentar o MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION, ou reservar mais memória para a representação dos polinômios dos comprimentos de arcos. Por meio do MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS é especificada a quantidade dos segmentos de polinômio que podem ser utilizados por bloco, para aproximar a função de comprimento de arco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10951 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 o valor seguinte do período é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Certificar-se que os dados da tabela sejam corretos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10955 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 salto para outra posição no final do período

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Um movimento para eixo escravo foi programado sem um movimento para o eixo mestre. Isto pode também ocorrer se, com compensação de raio ativa, um bloco foi criado na qual o eixo escravo se desloca mas não o eixo mestre. O alarme é somente para informação e pode ser suprimido programando MD20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION = 2.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme pode ser cancelado através do dado MD20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION=2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10956 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3: Limite de memória DRAM do NC alcançada Tipo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Tipo de objeto

Definições: Memória dinâmica insuficiente na DRAM durante a definição da tabela de curvas.
O parâmetro Tipo de objeto indica para qual tabela de curvas de objeto a memória se destina:
1: Número de tabelas de curvas muito pequeno (MD18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM)
2: Número de segmentos lineares de tabela de curvas muito pequeno (MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM)
3: Número de segmentos polinomiais de tabela de curvas muito pequeno (MD18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM)
4: Número de polinômios de tabelas de curvas muito pequeno (MD18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Apague a tabela de curvas que não é mais necessária na memória DRAM ou reconfigure o espaço de memória para a tabela de curvas. A tabela de curvas deve então ser redefinida. Dados de máquina para reconfiguração da tabela de curva na DRAM:
MD18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM, MD18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM, MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM, MD18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10958 [Canal %1:] Tabela de curvas linear %2, tipo de memória %3 contém %4 segmentos de polinômio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da tabela de curvas
%3 = Tipo de memória
%4 = Número de segmentos de polinômio

Definições: Na geração da tabela de curvas com o ID indicado no tipo de memória indicado (1 = SRAM, 2 = DRAM) foram utilizados segmentos de polinômio ao invés dos possíveis segmentos lineares. Com o aumento do número de segmentos de tabela de curvas até o número indicado, a tabela de curvas pode ser armazenada de forma adequada.
Dependendo do tipo de memória, são os dados de máquina a seguir:
1 (SRAM): MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN
2 (DRAM): MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A memória da tabela de curvas indicada pode ser criada e otimizada aumentado o MD18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN ou MD18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM e repetindo a geração da tabela.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10960 [Canal %1:] Bloco %2 COMPCURV/COMPCAD e correção de raio não podem ser utilizados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os tipos de compressores COMPCURV e COMPCAD não podem ser utilizados simultaneamente com a correção de raio de corte. Com a correção de raio de corte pode ser ativado apenas o tipo de compressor COMPON.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10961 [Canal %1:] Bloco %2 com a correção de raio ativa, no máximo é permitida polinômios cúbicos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com correção de raio são permitidos, no máximo, polinômios cúbicos para os eixos geométricos. Não é possível, neste caso, programar polinômios do 4.° e do 5.° grau.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10962 [Canal %1:] Bloco %2 função %3 não é possível com correção de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função

Definições: Com esta versão de software, a função descrita pelo alarme pode ainda ser utilizada junto com correção de raio. Modificar o programa de peças ou atualizar a versão a versão de software.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10970 [Canal %1:] Bloco %2 Modo de controle de trajetória ativo durante a estampagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O modo de controle de trajetória G64x é ignorado durante a estampagem e o funcionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativar com G60 o modo de controle de trajetória durante a estampagem e puncionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10980 [Canal %1:] Bloco %2 orientação de alisamento não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme pode ter as seguintes causas:
1. Durante a interpolação de orientação relativa ao percurso realizada com ORIPATH não pode haver nenhuma suavização de orientação ativada. Isto significa que no 34º grupo modal de códigos G o código OSOF deverá estar ativo.
2. A ativação da orientação relativa ao percurso com ORIPATH e ORIPATH_MODE = 1 não é possível, pois o MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Para isso este MD deverá ter o valor 1.
3. A ativação da regularização da orientação com OSD ou OST não é possível, pois o MD28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Para isso este MD deverá ter o valor 1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10982 [Canal %1:] Bloco %2 Suavização de orientação com ORISON não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme tem a seguinte causa:
A suavização da orientação com ORISON somente será possível, caso o MD MD28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 4.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou definir MD28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 3.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12000 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 programado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Definições: A maioria dos endereços (códigos de programação) podem apenas ser utilizados uma única vez no mesmo bloco NC, para que a informação do bloco permaneça clara (p.ex. X... T... F... etc.. - Exceção: Funções G, M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM CORRECT. Selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
- Remover no programa NC os códigos que aparecem várias vezes (exceto aqueles nos quais são permitidas várias atribuições de valores).
- Verificar se o endereço (p. ex. o nome do eixo) é indicado através de uma variável definida pelo operador (eventualmente não é fácil de identificar, se a atribuição do nome do eixo à variável só for efetuada no programa através de operações aritméticas).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12010 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 tipo de endereço programado muitas vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Definições: Para cada tipo de endereço é definido internamente, quantas vezes ele pode aparecer em um bloco NC (p. ex. dessa forma todos os eixos estão juntos em um tipo de endereço que está em função de um limite de bloco).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM KORREKT. selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
A informação do programa deve ser dividida em vários blocos. No entanto, certifique-se que as funções são do tipo não modal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12020 [Canal %1:] Bloco %2 combinação de alteração de endereços não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tipos de endereços válidos são 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Nem todas estas alterações de endereços são aplicáveis a todos os tipos de endereço. O manual de programação especifica quais destes podem ser utilizadas para os diversos tipos de endereços. Caso a modificação de endereço seja aplicada em tipos de endereços não autorizados, é ativado o alarme, p.ex.
N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100
Parâmetros de interpolação com DC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Aplicar as modificações de endereço não modal, de acordo com o manual de programação, apenas em endereços permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12030 [Canal %1:] Bloco %2 argumentos ou tipo de dados inválidos em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na interpolação por polinômios, são possíveis no máximo polinômios do 3º grau. (Vide manual de programação)
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Os coeficientes a0 (pontos iniciais) são os pontos finais do bloco anterior e não precisam ser programados. Em um bloco de polinômios são permitidos no máximo 3 coeficientes por eixo (a1, a2, a3).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12040 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não é do tipo de dados 'AXIS'

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte no bloco

Definições: Algumas palavras-chave pedem que os dados em seus Parâmetros sejam escritos em variável do tipo 'AXIS'. Por exemplo, na palavra-chave PO o identificador de eixo deve ser especificado entre parêntesis, e deve ser definido como variável do tipo 'AXIS'. Nas seguintes palavras-chave são apenas admissíveis Parâmetros do tipo AXIS:
AX[..], FA[..], FD[..], FL[..], IP[..], OVRA[..], PO[..], POS[..], POSA[..]
Exemplo:
N5 DEF INT INFEED=Z1 ; incorreto, isto não especifica nenhum; identificador de eixo, mas sim o número '26 161'
N5 DEF AXIS INFEED=Z1; correto
:
N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[INFEED]=(1,2,3)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir o programa de peças de acordo com as instruções dos manuais de programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12050 [Canal %1:] Bloco %2 endereço DIN %3 não configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Endereço DIN no bloco de texto fonte

Definições: O nome do endereço DIN (p.ex. X, U, X1) não está definido no comando. Além dos endereços DIN fixos, o comando dispõe também de endereços variáveis. Vide 'Endereços variáveis' no manual de programação. Os nomes destes endereços podem ser alterados através dos dados de máquina.
P.ex..: Identificador DIN ->Identificador configurado
G01 -> LINE, G04 ->WAIT

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Estudar o manual de programação e os dados de máquina sobre os endereços atualmente configurados e o seu significado, e corrigir o bloco DIN de acordo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12060 [Canal %1:] Bloco %2 o mesmo grupo G programado repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As funções G utilizáveis no programa de peça estão divididas em grupos que são ou não determinantes de sintaxe. De cada grupo G somente pode ser programada uma função G por vez. As funções de um mesmo grupo cancelam uma às outras.
O alarme somente refere-se às funções G não determinantes de sintaxe. Se forem chamadas várias funções G destes grupos em um bloco NC, então sempre terá efeito a última de um grupo (as anteriores serão ignoradas).
Funções G determinantes de sintaxe: 1º ao 4º grupo G
Funções G não determinantes de sintaxe: 5º ao enésimo grupo G

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Não é necessária uma correção, contudo, dever-se verificar se a última função G programada é realmente a pretendida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12070 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções G de sintaxe definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Funções G de sintaxes definidas determinam a composição do bloco do programa de peças e dos endereços aí contidos. Somente uma função G de sintaxe definida pode ser programada no mesmo bloco. As funções G dos grupos 1 - 4 são de sintaxes definidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Analisar o bloco NC e distribuir as funções G por vários outros blocos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12080 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe no texto %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Definições: A gramática deste bloco é violada no ponto indicado no texto. A causa exata não pode ser indicada com precisão, pois existem muitas possibilidades de erro.
Exemplo 1:
N10 IF GOTOF ... ; falta a condição para o salto!
Exemplo 2:
N10 DEF INT VARI=5
N11 X VARI ; falta a operação para as variáveis X e VARI

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Analisar o bloco e corrigi-lo com base nas regras de sintaxe indicadas no Guia de Programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12090 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não esperado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido no texto

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A função programada está pré-definida e não permite nenhum Parâmetro quando chamada. Será indicado o primeiro Parâmetro não esperado.
Exemplo: Na chamada da subrotina pré-definida TRAFOOF (desativar uma transformação) ainda foram encontrados Parâmetros (um ou mais).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Programa a função sem transferência de ParâmetrosCont. programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12100 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de passos

Definições: As subrotinas chamadas com MCALL são modais, isto é, após cada bloco com instruções de avanço, a subrotina é executada uma única vez. Por esta razão não é permitida a programação do número de passes sob o endereço P.
A chamada modal tem efeito até que seja programado um novo MCALL, com um novo nome de subrotina ou sem (função de cancelar).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar a chamada da subrotina MCALL sem número de passes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12110 [Canal %1:] Bloco %2 sintaxe do bloco não pode ser interpretada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os endereços programados no bloco não são permitidos com a função G determinada pela sintaxe válida. P.ex. G1 I10 X20 Y30 F1000.
No bloco linear não pode ser programado nenhum Parâmetro de interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar a composição do bloco e corrigir de acordo com os requisitos do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12120 [Canal %1:] Bloco %2 insira função G especial em blocos separados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A função G programada neste bloco tem de ser a única. Nenhum endereço genérico ou ação síncrona podem ser programados no mesmo bloco. As funções G são:
G25, G26Limitação da área de trabalho, e do número de rotações do fuso
G110, G111, G112Programação dos pólos com coordenadas polares
G92Limitação de rotação do fuso com velocidade de corte constante
STARTFIFO, STOPFIFOControle da memória de pré-processamento.
P.ex. G4 F1000 M100: No bloco G4 não é permitido nenhuma função M.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a função G individualmente no bloco.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12130 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A orientação da ferramenta pode encontrar-se apenas em um bloco modal de movimento ou em um bloco WAB (reposicionamento).
Pode ser programada através dos ângulos de euler (A1, B1, C1), componentes normais de vetores (A2, B2, C2), vetores de direção (A3, B3, C3) ou dos valores finais dos eixos. Caso a orientação da ferramenta seja programada em conjunto com as funções:
G04(tempo de espera), G33 (corte de roscas com passo constante), G74 (busca dos pontos de referência) ou REPOSL, REPOSQ, REPOSH (reposicionamento)
os ângulos de euler, os vetores de direção e os componentes normais dos vetores desencadeiam o alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar a orientação da ferramenta com os valores dos eixos ou utilizar para tal um bloco próprio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12140 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não contida nesta versão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Estrutura do software no texto fonte

Definições: A expressão indicada no alarme não faz parte do conjunto de funções desta versão de software.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
A função exibida deve ser removida do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12150 [Canal %1:] Bloco %2 operação %3 não compatível com tipo de dado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (operando incorreto)

Definições: O tipo de dado não é compatível com a operação pretendida (em uma expressão aritmética ou em uma atribuição de valores).
Exemplo 1:
Operação aritmética
N10 DEF INT OTTO
N11 DEF STRING[17] ANNA
N12 DEF INT MAX
:
N50 MAX = OTTO + ANNA
Exemplo 2:
Atribuição de valores
N10 DEF AXIS DRILL N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = DRILL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Alterar a definição da variável utilizada de forma a que as operações pretendidas possam ser efetuadas.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12160 [Canal %1:] Bloco %2 Valor %3 além da faixa determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor não permitido

Definições: A constante programada ou a variável excedem a faixa de valores previamente determinada pela definição do tipo de dado.
Um valor inicial nas instruções DEF ou REDEF está além dos limites superior (ULI) ou inferior (LLI) que foram programados ou já existente na instrução DEF.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir o valor das constantes ou corrigir o tipo de dado. Caso o valor para uma constante integral seja demasiado grande, este pode ser indicado como uma constante real por inserção de um ponto decimal.
Exemplo:
R1 = 9 876 543 210 corrigir para:R1 = 9 876 543 210.
Faixa de valores INTEGER: +/-(2**31 - 1)
Faixa de valores REAL: +/-(10**-300 .. 10**+300)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12161 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na definição de limite %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor limite não permitido

Definições: Segue as possíveis causas do alarme.
- Durante a definição (DEF) ou redefinição (REDEF) de limites de variáveis,foi inserido um valor para o limite superior que é menor que o limite inferior.
- Um limite para um tipo de variável, que não é CHAR, INT ou REAL, foi programado.
- Um valor para uma variável CHAR foi programado com dados INT ou REAL.
- Uma string (maior que um caracter) foi programada por um dos limites.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressionar a tecla NC stop e selecionar a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey de Correção de Programa. O cursor está em um bloco incorreto.
Posteriormente ajustar os valores limites ou remova completamente o limite de programação no caso de um tipo de dado incorreto.
Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12162 [Canal %1:] Bloco %2 Unidade física não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma instrução DEF ou REDEF uma unidade física apenas será definida para variáveis do tipo INT ou REAL.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressione a tecla de NC stop e selecione a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey Correção de Programa. O cursor é alocado no bloco incorreto.
No bloco de compensação o tipo de dados agora pode ser ajustado nas instruções DEF, ou a unidade física (PHU xy) deve ser removida.
Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12163 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração de acesso não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alterar direito de acesso para variáveis de sistema (com REDEF) não é permitido em arquivos GUD. Estes apenas podem ser modificados nos arquivos ACCESS (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF e _N_UACCESS_DEF).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar a instrução REDEF da GUD e cole dentro do arquivo ACCESS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12170 [Canal %1:] Bloco %2 operando %3 definido repetidamente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco

Definições: O símbolo indicado na mensagem de erro já foi definido no presente programa de peças. Note que os operandos definidos pelo usuário podem aparecer repetidamente, se a definição múltipla for efetuada em outros (sub) programas, isto é, variáveis locais podem ser definidas novamente com o mesmo nome, caso se tenha saído do programa (subrotinas) ou se já tenha terminado. Isto se aplica aos símbolos definidos pelo operador (labels, variáveis) e também aos dados de máquina (eixos, endereços DIN e funções G).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O símbolo que já é conhecido pelo gerenciamento dos dados é mostrado (repetido). Este símbolo deve ser procurado na área de definição do programa atual, com o auxílio do editor de programas. O primeiro ou o segundo símbolo deve receber um nome diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12180 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento ilegal de operadores %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Operadores encadeados

Definições: Encadeamento de operadores significa escrever consecutivamente operadores binários e não binários, sem que tenham sido utilizados parêntesis.
Exemplo:
N10 ERG = VARA - (- VARB); Forma correta de escrever
N10 ERG = VARA - - VARB; Erro!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Formular o elemento correta e claramente com a ajuda de parêntesis contribui para uma melhor clareza e a legibilidade de um programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12185 [Canal %1:] Bloco %2 Uma combinação de Bits com %3 não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de endereço

Definições: Uma combinação de Bits na atribuição neste endereço não é possível. As combinações de Bits somente são permitidas para endereços de acoplamentos (CPMBRAKE, CPMVDI e CPMAL).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Caso o tipo de dado do endereço permita a combinação de Bits, escrever o valor do endereço em uma variável, executar uma combinação de Bits com as variáveis e atribuir a variável ao endereço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12190 [Canal %1:] Bloco %2 variáveis do tipo ARRAY com excesso de dimensões

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Arrays com variáveis do tipo STRING podem ser dimensionadas no máximo uma vez, todas as outras variáveis no máximo duas vezes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir a definição da Array, e no caso de Array com várias dimensões definir, se necessário, a segunda dimensão e operar com o mesmo índice da array.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12200 [Canal %1:] Bloco %2 símbolo %3 não pode ser criado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco fonte

Definições: Não é possível criar o símbolo com a instrução DEF, porque:
- já foi definido (p.ex. como variável ou função)
- o espaço na memória interna já não é suficiente (p.ex. no caso de Arrays grandes)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique:
- Com o editor de texto se o nome a atribuir já foi utilizado no presente ciclo do programa (programa principal e subrotinas selecionadas).
- Calcular a memória necessária aos símbolos já definidos e reduzir se necessário, de forma que sejam utilizadas menos variáveis globais e mais variáveis locais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12205 [Canal %1:] Bloco %2 Falta indicação de área para área GUD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na instrução de definição de uma variável GUD não foi programada a indicação de área (NCK ou CHAN).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Completar a indicação de área para a definição de variáveis GUD no arquivo de definição GUD.
Na definição de uma variável GUD deve ser mantida a seguinte sintaxe:
DEF <área> <tipo de dado> <nome de variável> p. ex.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12210 [Canal %1:] Bloco %2 string %3 muito longa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String no bloco fonte

Definições: - Na definição de uma variável do tipo STRING tentou-se inicializar mais de 100 caracteres.
- Ao se alocar, foi verificado que a String não cabia na variável indicada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Selecionar uma String mais curta ou distribuir a cadeia de símbolos por duas Strings.
- Definir uma variável de String maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12220 [Canal %1:] Bloco %2 constante binária %3 muito longa na String

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante binária

Definições: Na inicialização ou para a atribuição de valores a uma variável do tipo STRING foram determinados mais de 8 bits como constante binária.
DEF STRING[8] OTTO = 'ABC'H55''B000011111'DEF'

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante binária, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante binária completa na verificação de um valor incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12230 [Canal %1:] Bloco %2 constante hexadecimal %3 muito grande na String

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante hexadecimal

Definições: Uma String pode conter também Bytes, que não correspondam a nenhum caractere que possa ser introduzido ou que não estejam disponíveis em um teclado com teclas reduzidas. Estes caracteres podem ser introduzidos como constantes binárias ou constantes hexa. Podem ocupar apenas 1 byte cada, entretanto têm de ser <256, p.ex.:
N10 DEF STRING[2] OTTO=' `HCA` `HFE` '

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante hexadecimal, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante hexadecimal completa na verificação de um valor incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12240 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta %3 definida repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Texto

Definições: Em um bloco DIN pode ser programada apenas 1 orientação de ferramenta. Esta pode ser definida através dos 3 ângulos de euler, através dos pontos finais dos eixos, ou através dos vetores de direção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Visto que a orientação da ferramenta pode ser programada de 3 formas distintas, deve-se selecionar a mais vantajosa. Para este tipo de especificação devem ser programados os endereços e os valores e todos os outros Parâmetros de orientação devem ser removidos.
Pontos finais dos eixos (Eixos suplementares): A, B, C denominadores de eixos, Ângulos de euler: A2, B2, C2 Vetores de direção: A3, B3, C3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12250 [Canal %1:] Bloco %2 falha de encadeamento na macro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A técnica de Macros gera uma linha de instrução ou uma sequência de instruções com um novo denominador através da palavra-chave DEFINE. Na sequência de instruções não pode haver mais nenhuma macro (encadeamento). Exemplo: N10 DEFINE MAKRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2 F100

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Substituir as macros encadeadas pelas instruções de programa que as compoem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12260 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na inicialização de uma array (definição da array e atribuição de valores aos seus vários elementos) existem mais valores de inicialização que elementos da array. Exemplo: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., mais de 6 valores)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar o programa NC se:
1. na definição da array o número de elementos da array (n,m) foram corretamente indicado (DEF INT FELDNAME[n,m] p.ex. um campo com 2 linhas e 3 colunas: n=2, m=3). 2.na inicialização a atribuição de valores foi corretamente efetuada (valores dos diversos elementos da array separados por vírgula, ponto decimal nas variáveis do tipo REAL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12261 [Canal %1:] Bloco %2 inicialização do %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: As variáveis do tipo Frame não podem ser inicializadas durante a definição. Exemplo: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Da mesma forma, não podem ser programado nenhum valor default para eixos durante a inicialização de campo através de SET no processamento do programa.
Uma instrução REDEF com PRLOC somente é permitida para dados de ajuste,
mas não para dados de máquina ou variáveis.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Executar a inicialização em um bloco separado, na parte de execução do programa: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Na aplicação para variáveis de eixos:
Substituir DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) por: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y
Se REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC altera o comportamento de uma GUD, LUD etc., então o dado de máquina MD11270 $MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK deve ser igual à 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12270 [Canal %1:] Bloco %2 nome da macro %3 já definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do nome da Macro

Definições: O nome da macro que deveria ser selecionado com a instrução DEFINE, já foi definida no comando como:
Nome da Macro
Palavra chave
Variável
Identificador configurado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Selecionar a instrução DEFINE com outro nome de Macro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12280 [Canal %1:] Bloco %2 comprimento máximo da Macro %3 excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A sequência de instruções no lado direito da macro deve ser limitada em 256 caracteres. Caso se tente definir uma sequência de caracteres maior (apenas possível através da entrada de dados V.24, visto que a comunicação entre o painel de operação e a NCK é limitada em 242 caracteres) o alarme é acionado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
As funções definidas na macro devem ser distribuídas por 2 Macros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12290 [Canal %1:] Bloco %2 variável aritmética %3 não definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte da variável aritmética

Definições: Só os Parâmetros R como variáveis aritméticas é que estão predefinidos. Todas as outras variáveis aritméticas têm de ser definidas antes da sua utilização com a instrução DEF. O número dos Parâmetros aritméticos é definido através dos dados de máquina. Os nomes têm de ser claros e não podem surgir mais nenhuma vez no comando (exceção: variável local).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Determinar na parte de definição do programa a variável pretendida (ou na chamada do programa, no caso de uma variável global).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12300 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro Call-by-Reference ausente na chamada da subrotina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na definição da subrotina foi indicado um parâmetro REF formal (parâmetro call-by-reference) ao qual não foi atribuído nenhum parâmetro atual para a chamada.
A atribuição é realizada na chamada da subrotina com base na posição do nome da variável e não com base no nome!
Exemplo:
Subrotina: (2 parâmetros call-by-value X e Y,
1 parâmetro call-by-reference Z)
PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)
:
M17
ENDPROC
Programa principal:
N10 DEF INT X
N11 DEF INT Y
N11 DEF INT Z
:
N50 XYZ (X, Y); falta parâmetro REF Z
ou
N50 XYZ (X, Z) ; falta parâmetro REF Z!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Atribuir uma variável a todos os Parâmetros REF (Parâmetros call-by-reference) da subrotina na chamada. Aos Parâmetros formais 'normais' (Parâmetros call-by-value) não tem de ser atribuída nenhuma variável; padrão é '0'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12310 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro do eixo ausente no processo de chamada %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Na chamada da subrotina falta um Parâmetro AXIS que segundo a declaração EXTERN deveria existir.
Com a instrução EXTERN, subrotinas definidas pelo usuário, é dado a 'conhecer' que elas possuem transferência de Parâmetros.
Processos sem transferência de Parâmetros não precisam de uma declaração EXTERN.
Exemplo:
Subrotina XYZ (com os Parâmetros formais):
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
Instrução EXTERN (com os tipos de variáveis):
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Seleção da subrotina (com os Parâmetros atuais):
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
Variável X ocupada com o valor 0
Variável Y é alimentada com o valor da variável Y1 e retorna o resultado ao programa que está chamando após a execução da subrotina
Variável A é alimentada com o eixo em R_TISCH
Variável B ausente!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar o Parâmetro AXIS ausente Na chamada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12320 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não é uma variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Uma constante ou o resultado de uma expressão matemática foi atribuído ao Parâmetro REF, em vez de uma variável na chamada da subrotina, muito embora somente identificadores de variáveis sejam permitidos.
Exemplos:
N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) ou
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a constante ou o elemento matemático do bloco NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12330 [Canal %1:] Bloco %2 tipo do Parâmetro %3 incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada de um processo (de uma subrotina) foi verificado que o tipo de parâmetro atual não é possível converter para o tipo de parâmetro formal. Existem 2 casos possíveis:
- Parâmetro call-by-reference: Os Parâmetros atuais e os Parâmetros formais têm de ser exatamente do mesmo tipo, p.ex.: STRING, STRING.
- Parâmetro call-by-value: Em princípio, os parâmetros atuais e os parâmetros formais podem ser diferentes, caso seja possível uma conversão. No caso presente, entretanto, os tipos não são compatíveis, p. ex.: STRING -> REAL.
Tipos de conversão:
- de REAL para: REAL:sim,INT:sim*,BOOL:sim1),CHAR:sim*,STRING:-,AXIS:-,FRAME: -
- de INT para: REAL:sim,INT:sim, BOOL:sim1), CHAR: se valor 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT:sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING:sim, AXIS: -,FRAME: -
- de STRING para: REAL: -,INT: -,BOOL:sim2), CHAR: somente se 1 caracter, STRING:sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS:sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL:-, INT: -,BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -,FRAME: sim

1) O valor <> 0 corresponde a TRUE, o valor == 0 corresponde a FALSE.
2) Comprimento de String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE.
*) No caso da conversão de tipo de REAL para INT, valor fracionário >=0.5, são arredondados para cima, nos outros casos se arredonda para baixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar os Parâmetros de transferência da chamada da subrotina e definir de acordo com a aplicação como Parâmetro call-by-value ou Parâmetro call-by-reference.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12340 [Canal %1:] Bloco %2 número de Parâmetros excessivo em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada de uma função ou de um processo (predefinidos ou definidos por operador) foram transferidos mais Parâmetros que os estabelecidos.
Funções e processos predefinidos: O número dos Parâmetros está memorizado na NCK.
Funções e processos definidos por operadores: A determinação do número de Parâmetros (através do tipo e nome) é feita na definição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Verificar se foi selecionado o processo/função correta. Programar o número de Parâmetros de acordo com o processo/função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12350 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 já não é mais possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Ocorreu uma tentativa de transferir parâmetros atuais, embora os parâmetros de eixos anteriormente existentes não tivessem sido parametrizados. Na chamada de um processo ou de uma função pode ser suprimida a atribuição de parâmetros de eixos não mais necessários, desde que em seguida não sejam transferidos mais parâmetros. Exemplo: N10 FGROUP(X, Y, Z, A, B) ; no máx. possível 8 eixos. Parâmetros call-by-value posteriores seriam ocupados previamente com zero, visto que a atribuição dependente do espaço se perderia em virtude da falta dos parâmetros de eixos. Os eixos que possam ser suprimidos e os parâmetros subsequentes não aparecem nos processos e nas funções predefinidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Nos processos e nas funções predefinidas devem ser removidos os Parâmetros que se seguem ou transferidos os Parâmetros de eixos anteriormente existentes. Nos processos e nas funções definidos por operadores, a transferência de Parâmetros deve ser programada segundo as instruções indicadas no manual de programação do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12360 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão do Parâmetro %3 incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Deve-se verificar as seguintes possibilidades de erro:
- Parâmetro atual é uma array, mas o Parâmetro formal é uma variável
- Parâmetro atual é uma variável, mas o Parâmetro formal é uma array
- Parâmetros formais e atuais são arrays, contudo não com as dimensões acordadas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir o programa de peças da NC de acordo com a causa de erro a indicada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12370 [Canal %1:] Bloco %2 faixa de valores excedida em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Uma variável foi inicializada com valores fora da faixa permitida, na inicialização do bloco. A definição de variáveis globais de programa só é permitida em blocos especiais de inicialização, podendo ser-lhes atribuída uma gama de valores.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a indicação da faixa de valores (começa com a palavra-chave OF) ou definir no bloco de inicialização a variável como variável global e atribuir-lhe uma gama de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12380 [Canal %1:] Bloco %2 capacidade máxima de memória excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As definições de dados deste bloco não podem ser realizadas, pois a memória máxima disponível para a disponibilização dos dados está esgotada, ou porque o módulo de dados não pode suportar mais nenhum dado.
O alarme também pode aparecer quando várias chamadas de subrotinas são executadas consecutivamente, sem que seja gerado um bloco com efeito sobre a máquina (movimento, tempo de espera, função M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor entre em contato com a área de manutenção. Reduzir o número de variáveis, diminuir os campos ou aumentar a capacidade de memória dos dados.
- Caso sejam introduzidas novas definições de Macros -> Aumentar o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS
- Caso sejam introduzidas novas definições GUD -> Verificar o dado de máquina MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK
- Caso o erro seja verificado durante a execução de um programa NC com definições LUD, ou na utilização de ciclos (contar os Parâmetros como variável LUD dos ciclos), deve-se verificar os seguintes dados de máquina:
MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM,
MD18242 $MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE,
MD18260 $MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE,
MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL,
MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12390 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de valor inicial para %3 não pode ser convertido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na inicialização foi atribuído um valor a uma variável, que não corresponde ao tipo da variável e também não pode ser convertido para o tipo de dados da variável.
Tipos de conversões:
- de REAL para REAL: não, INT: sim1), BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -
- de INT para REAL: sim, INT: não, BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -
- de BOOL para REAL: sim, INT: sim, BOOL: não, CHAR: sim, STRING: -
- de CHAR para REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: não, STRING: sim
- de STRING para REAL: -, INT: -, BOOL: sim, CHAR: sim3), STRING: não
1) O valor <>0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.
2) Comprimento da String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE
3) Quando há somente 1 caractere
Não é possível efetuar conversões do tipo AXIS e FRAME para os tipos AXIS e FRAME.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Definir o tipo de variável de forma a que possa ser atribuído o valor de inicialização, ou
- Selecionar o valor de inicialização segundo a definição da variável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12400 [Canal %1:] Bloco %2 elemento da array %3 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: As seguintes causas são possíveis:
- Lista de índices não permitida; falta um índice de eixo
- O índice da array não condiz com a definição da variável
- Tentou-se o acesso a uma variável na inicialização da array mediante SET ou REP (não é acesso padrão). Acesso único a caracteres, acesso parcial a frames, índices suprimidos não são possíveis.
Na inicialização desta array foi endereçado um elemento não existente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Inicialização da array: Verificar o índice da array do elemento endereçado. O primeiro elemento da array tem o índice [0,0], o segundo [0,1] etc. O índice da array do lado direito (índice de colunas) é incrementado em primeiro lugar.
Na segunda linha o 4º elemento é endereçado com o índice [1,3] (Os índices começam por zero).
Definição da array: Verificar o tamanho da array. O 1º dígito reproduz o número dos elementos na primeira dimensão (número de linhas), o 2º dígito reproduz o número de elementos na segunda dimensão (número de colunas).
Um campo com duas linhas e 3 colunas tem de ser definido com a indicação [2,3].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12410 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de índice incorreto em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Na atribuição de um valor a um elemento de uma variável da array, o índice da array foi indicado de forma não permitida.
Como índices da array (entre colchetes) são apenas permitidos:
- Denominadores de eixo, desde que a variável da array tenha sido definida como tipo de dados FRAME.
- Valores integrais em outros tipos de dados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir os índices do elemento da array em conformidade com a definição da variável ou definir a variável da array de forma diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12420 [Canal %1:] Bloco %2 identificador %3 muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O símbolo a definir ou o destino de salto indicado tem um nome maior que os 32 caracteres permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. O símbolo a definir ou o endereço de salto nas mudanças de programa (Label) deve ser selecionado em conformidade com as especificações do sistema, isto é, o nome tem de começar por duas letras (mas a primeira não pode ser $") e pode no máximo ser composto por 32 caracteres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12430 [Canal %1:] Bloco %2 Índice indicado não é válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na especificação de um índice de Array (na definição da array) foi utilizado um índice, que se encontra fora da área permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Indicar um índice de array dentro da área permitida. Gama de valores por dimensão da array: 1 - 32 767.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12440 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de Parâmetros formais foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na definição de um processo (de uma subrotina) ou de uma instrução EXTERN foram indicados mais de 127 Parâmetros formais.
Exemplo: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)
EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se verificar se todos os Parâmetros têm de ser de fato transferidos. Caso assim seja, pode-se reduzir os Parâmetros formais utilizando variáveis globais ou Parâmetros R, ou ainda juntar os Parâmetros do mesmo tipo em uma Array e transferi-los desta forma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12450 [Canal %1:] Bloco %2 label definido repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Já existe o Label deste bloco.
Caso compilarmos o programa NC off-line, todo o programa será processado, bloco a bloco. Durante este processo todos os labels duplicados são reconhecidos; o que no caso de uma compilação on-line não se torna necessário. (Nesse caso é compilado apenas o programa atual, isto é, as ramificações do programa que não vão correr no momento, também não serão levadas em consideração e podem, por conseguinte, apresentar erros de programa).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com o Softkey PROGRAMM KORREKT a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco em que o Label indicado aparece pela segunda vez.. Procurar com o editor no programa de peças onde o label surge pela primeira vez e alterar um dos dois nomes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12460 [Canal %1:] Bloco %2 Número máximo de símbolos com %3 excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Foi excedido o número máx. de definições de variáveis (GUD, LUD), definições de macro, programas de ciclo e parâmetros de ciclo (instrução PROC) que é possível de ser armazenada no sistema de arquivos do comando.
Se o alarme ocorre junto com o alarme 15175, então não há memória suficiente para o processamento das definições de programa de ciclo (instrução PROC).
Se o alarme ocorre junto com o alarme 15180, então neste alarme pode ser consultado o nome do arquivo (INI ou DEF) que gerou o erro.
(Listagem dos nomes dos arquivos INI e seus significados -> veja a documentação do alarme 6010)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Normalmente reduzir o número de simbólicos no bloco afetado. (eventualm. com o uso de Array ou de parâmetros R), ou adaptar os respectivos dados de máquina (veja a seguir).
MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL com erro no LUD blocos (isto é, se no programa de peça foram feitas mais definições de variáveis que o MD permite)
Os módulos de dados GUD podem provocar erros durante o processo de transferência de dados 'initial.ini download' (p. ex. colocação em funcionamento em série) ou através da ativação seletiva via serviço, PI service PI _N_F_COPY (ativar GUD através do HMI). Se o alarme 15180 faz referência a um arquivo de definições GUD, os dados de máquina MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN foram configurados com um valor muito pequeno.
As macros são carregadas com POWER ON/NCK-RESET ou seletivamente via serviço PI _N_F_COPY (ativar macro através do HMI). Caso o alarme 15180 faça referência a um arquivo de definições de macro, o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS foi configurado com um valor muito pequeno.
As definições de programa de ciclo (instrução PROC) são recarregadas com POWER ON/NCK-RESET. Em caso de erro o parâmetro %3 pode ser consultado para verificar se o nome do programa de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES deverá ser aumentado, ou para verificar se o nome de um parâmetro de chamada de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM deverá ser aumentado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12470 [Canal %1:] Bloco %2 função G %3 desconhecida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Com a programação indireta de função G, um número de grupo inválido ou não permitido foi programado. Número de grupos permitidos vão de 1 a 5. No bloco indicado foi programada uma função G não definida. Apenas são verificadas as funções G ' verdadeiras', que começam com o endereço G, p. ex. G555. Funções G 'designadas ' (a qual foi atribuído um nome) tais como CSPLINE, BRISK e outras, são interpretadas como nomes de subrotinas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Com ajuda do manual de programação do fabricante da máquina deve-se definir se a função G indicada não existe na realidade ou se não está disponível, ou ainda se foi efetuada uma reconfiguração de uma função G standard (uma introdução via OEM). Remover a função G do programa de peças ou programar as funções de acordo com o manual de programação do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12475 [Canal %1:] Bloco %2 número da função G %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do código G

Definições: Um número de função G não permitido (3 Parâmetros) foi programado para um grupo G com programação indireta de código G. Somente os números de funções G indicadas no manual 'Programação básica', sessão 12.3 'Lista de funções G/condições de avanço' são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12480 [Canal %1:] Bloco %2 subrotina %3 já foi definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: O nome utilizado na instrução PROC ou EXTERN já foi definido em uma outra descrição de chamada (p.ex. para ciclos).
Exemplo:
EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se selecionar um nome de programa que ainda não tenha sido utilizado como denominador. (Teoricamente também se poderia adaptar a declaração de Parâmetros da instrução EXTERN a subrotina já existente, para evitar o desencadeamento do alarme. No entanto teria-se duplamente uma definição exatamente idêntica).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12481 [Canal %1:] Bloco %2 atributo de programa %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: O atributo utilizado na instrução PROC não é permitido no atual modo de operação.
Por exemplo, em um ciclo tecnológico não pode ser utilizado o atributo SAVE.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey PROGRAMA CORRETO. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto. Em seguida remover o atributo de programa não permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12490 [Canal %1:] Bloco %2 direito de acesso %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A autorização de acesso desejada, programada com a palavra-chave REDEF, não foi definida. O nível de proteção desejado encontra-se ou fora da área de valores permitida ou a alteração do nível de proteção não é permitida.
(A instrução REDEF só é executável em blocos INITIAL_INI, no SINUMERIK 840D, P1 (6/94)).
Apenas é possível proceder à alteração do nível de proteção quando:
1. o nível de proteção atual for igual ou superior ao previamente estabelecido e
2. o novo nível de proteção se encontra abaixo do originalmente estabelecido.
Os valores numéricos maiores correspondem aos níveis de proteção inferiores. Os 4 níveis inferiores (de 7 a 4) correspondem às posições da chave de proteção - os 4 níveis superiores estão ligados às 4 palavras chave.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- utilizar a instrução REDEF apenas no bloco INITIAL_INI
- colocar a chave de proteção (no painel de operação) pelo menos no mesmo nível da variável de maior nível
- programar o nível de proteção dentro da área de valores permitida
- programar níveis de proteção novos apenas inferiores aos valores antigos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12495 Canal %1 Bloco %2 Alteração da classe de dados (definição) %3 não é permitido aqui.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Classe de dados

Definições: Não é possível alterar a classe de dados no arquivo ACCESS ou a definição na GUD (para o nome do arquivo ver alarme 15180)
A prioridade de novas classes de dados só podem ser menor ou igual aos arquivos de definições. Isto significa que DCS deve apenas ser programado em SGUD (SACCESS), DCM não em UGUD e GUD9 (UACCESS), DCM não em GUD9. DCI é permitido em todos os arquivos de GUD e ACCESS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a classe de dados das áreas permitidas para este arquivo ACCESS ou GUD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12500 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 neste bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A palavra-chave indicada não pode ser utilizada neste tipo de bloco e neste local (são designados por blocos todos os arquivos da NCK).
Tipo de blocos:
Bloco de programas
contém um programa principal ou uma subrotina
Bloco de dados
contém definições de Macros ou de variáveis e eventualmente uma função M, H ou E
Bloco de inicialização
contém apenas os elementos de linguagem selecionados para a inicialização de dados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover deste bloco o elemento de linguagem indicado (palavra-chave) juntamente com os respectivos Parâmetros e inserir no bloco previsto para tal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12510 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados dados de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: No programa de peças, no arquivo de dados de máquina (..._TEA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 dados de máquina por bloco.
Exemplo:
N ...
N 100 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15,
$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20
N ...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12520 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados Parâmetros de ferramenta %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: No programa de peças, no arquivo de correção de ferramentas (..._TOA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 Parâmetros de correção de ferramentas por bloco.
Exemplo:
N ...
N 100$TC_DP1 [5,1] = 130, $TC_DP3 [5,1] = 150.123,
$TC_DP4 [5,1] = 223.4, $TC_DP5 [5,1] = 200.12,
$TC_DP6 [5,1] = 55.02
N ...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12530 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Nas definições de macros tentou-se definir como denominador da macro uma função G superior a 3 dígitos ou uma função M superior a 2 dígitos.
Exemplo:
_N_UMAC_DEF DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234
DEFINE M333 AS M03 M50 M99
:
M17

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Alterar a definição da macro de acordo com o manual de programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12540 [Canal %1:] Bloco %2 bloco muito longo ou demasiado complexo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O comprimento máximo interno de um bloco não pode ultrapassar os 256 caracteres após o processamento de Translator. Após a edição de p. ex. diversas macros no bloco ou encadeamento múltiplo, este limite pode ser ultrapassado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Dividir o bloco do programa em vários blocos parciais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12550 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 indefinido ou opção/função não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O denominador indicado não foi definido antes da sua utilização.
Macro: a palavra-chave, a ser definida com a instrução DEFINE ... AS ..., está ausente em um dos arquivos:
_N_SMAC_DEF
_N_MMAC_DEF
_N_UMAC_DEF
_N_SGUD_DEF
_N_MGUD_DEF
_N_UGUD_DEF
Variável:falta a instrução DEF
Programa:falta a declaração PROC

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- verificar a definição de interfaces da subrotina
- verificar opções. Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12552 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta/magazine OEM com Parâmetros não definidos. Opcional não está presente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A variável de sistema programada $TC_...Cx não é conhecida no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
- Corrigir o nome utilizado (erro de leitura)
- $TC_DPCx, $TC_TPCx, $TC_MOPCx, $TC_MAPCx, $TC_MPPCx, $TC_DPCSx, $TC_TPCSx, $TC_MOPCSx, $TC_MAPCSx, $TC_MPPCSx, com x=1, ...10
- Estes são os Parâmetros OEM do magazine de ferramentas. Os correspondentes valores dos dados de máquina são < 10, ou o opcional 'Parâmetros TM OEM', não foram colocados.
- Use número de Parâmetros corretos, ou se o nome não puder ser trocado corrigir o dado de máquina (veja MD18096 $MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... MD18206 $MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)
- Verifique o opcional (o dado de máquina é efetivo somente com o opcional habilitado).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12553 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Opção/função não está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: A opção (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) e a função NC (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3),
pertencente a este comando de linguagem, não está ativa.
Porém o nome do comando de linguagem é conhecido;
Cada programação deste comando de linguagem é rejeitada com este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (em caso de erro ortográfico)
- Ativar a função NC (se foi programado um comando de linguagem de uma função inativa).
- Habilitar a opção necessária (se foi programado um comando de linguagem de uma opção não habilitada).

Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12554 [Canal %1:] Bloco %2 Falta ciclo de substituição %3 para o procedimento pré-definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do ciclo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O ciclo de substituição que deve ser chamado no lugar do procedimento pré-definido não está disponível / não é reconhecido no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado do procedimento pré-definido (erro ortográfico)
- ou carregar o ciclo de substituição em um dos diretórios de ciclos (+ partida a quente)
- ou definir o bit de dados de máquina para o procedimento pré-definido no MD11754 $MN_COUPLE_CYCLE_MASK em 0 para que o procedimento pré-definido possa ser executado novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12555 [Canal %1:] Bloco %2 função não disponível (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Definições: O identificador não foi definido para este sistema.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Para funções mínimas utilizar um software de sistema mais atual
- Verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- Declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- Verificar a definição de interface da subrotina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12556 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Nome conhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O nome do símbolo a ser criado faz parte do escopo de linguagem do NC e por isso já é conhecido. Mesmo que a função NC não esteja ativa, este nome não pode ser usado para GUDs, macros e definições PROC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Correção de Bloco" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Com o dado de máquina MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ou 4 são criados apenas os comandos de linguagem, cuja opção foi feita
ou das funções que estiverem ativas

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12560 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado %3 fora dos limites permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na atribuição de um valor foi ultrapassada a gama de valores permitida do tipo de dados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função "Correção de bloco". O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Atribuir valores dentro da gama de valores dos diversos tipos de dados, ou se necessário, utilizar um outro tipo, para aumentar a área de dados, p. ex. INT -> REAL.
Tipo de variávelCaracterística Área de valores
- REAL: Propriedade :Números fracionários com ponto decimal ± (2-1022-2+1023)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinal ± (231-1)
- BOOL: Propriedade: Valor verídico TRUE, FALSE 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 Caracter ASCII, faixa de valor: 0 - 255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (máx. 100 valores): 0 - 255
- AXIS: Propridade: Endereços de eixo, faixa de valores: apenas nomes de eixos
- FRAME: Propriedade: Indicações geométricas, faixa de valores: Como percurso dos eixos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12570 [Canal %1:] Bloco %2 demasiadas ações síncronas de movimento em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em um bloco de sincronismo de movimento são permitidas no máximo 16 ações.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir o número das ações programadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12571 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado é um bloco com ação de sincronização de movimento inválida. Ele poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12572 [Canal %1:] Bloco %2 %3 somente válido na ação de sincronização do movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado está válido somente em blocos com ação de sincronização de movimento. Ele não poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12573 [Canal %1:] Bloco %2 movimento das ações síncronas: Parâmetro Call-By-Reference não permitido %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Parâmetros Call-By-Reference (palavra-chave VAR) não são possíveis em ciclos tecnológicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a instrução PROC do ciclo tecnológico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12580 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inváida %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: A variável indicada não pode ser escrita em uma ação síncrona de movimento. Só são permitidas variáveis selecionadas. p.ex.. DO $AA_IW[X]=10 não é permitido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar programa de peças.
Em uma ação síncrona de movimento só são permitidas determinadas variáveis.
p.ex.$AA_IM, $AC_DTGPB

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12581 [Canal %1:] Bloco %2 acesso de leitura não permitido a %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em uma ação síncrona de movimento, a variável indicada não deve ser escrita como uma variável a ser lida on-line, isto é,:
A variável indicada não deve ser programada como Parâmetro de avaliação on-line de um procedimento síncrono. Apenas variáveis selecionadas são permitidas, isto é, WHEN $AA_OVR == 100 DO....
Em uma ação de movimento síncrono, a variável indicada não deve ser usada como uma variável $$, isto é, QUANDO $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] faça ...FAÇA $AC_VC = $$P_F
A variável indicada não pode ser programada como um parâmetro de validação online de um procedimento síncrono, isto é, DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12582 [Canal %1:] Bloco %2 índice da array %3 com erro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em ações síncronas de movimento as varáveis $A ou $V são interpretadas em tempo real, i.é. no ciclo de interpolação. Todas as outras variáveis (p.ex. variáveis específicas do usuário) são calculadas, como de costume, na preparação de bloco. Não é permitido indexar o índice de uma variável para a preparação de bloco com uma variável de tempo real.
Exemplo:
DEF INT INPUT[3]
WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...
A variável INPUT definida localmente não pode ser indexada com uma variável de tempo real.
Correção do programa:
WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ....

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa: Utilize variáveis de tempo real.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12583 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não é uma variável de sistema

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Nas ações síncronas de movimento do lado esquerdo da comparação, no caso de uma variável atribuída, como variável de entrada e de resultado de SYNFCT assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis de sistema especiais. Neste caso é possível um acesso síncrono de tempo real. A variável programada não é uma variável de sistema.
Exemplo:
DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); variáveis locais ou dados de máquina não são; permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa. de peças. Variáveis locais ou dados de máquina não são permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12584 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser lida sincronamente com movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Em ações síncronas de movimento, do lado esquerdo da comparação, como variável de entrada de SYNFCT, assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis especiais. Nestas é permitido um acesso na forma de movimento síncrono.
Exemplo:
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
A variável $AA_OVR não é permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças. Para as funções SYNFCT e PUTFTOCF só são permitidas determinadas variáveis. P.ex. $AC_DTGPW

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12585 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser alterada na forma de movimento síncrono

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Na atribuição em ações síncronas de movimento e em variáveis de resultados de SYNFCT só são permitidas variáveis especiais. Nestas é possível um acesso síncrono de tempo real.
Exemplo:
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. A variável $AC_TIME, (tempo do início do bloco) não pode; ser descrita

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças. Para a função SYNFCT só são permitidas determinadas variáveis nas quais é possível um acesso síncrono de tempo real.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12586 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: conflito de tipo na variável %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Conversão de tipo não é possível para variáveis on line $A... ou $V... as quais são avaliadas ou programadas no ciclo de interpolação. Apenas variáveis do mesmo tipo podem ser usadas juntas em operações lógicas ou atribuídas entre elas.
Exemplo 1:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Uma variável on-line do tipo REAL (valor real) não pode ser comparada a uma variável do tipo BOOL (entrada digital)
A operação é possível se a seguinte mudança é feita:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Exemplo 2:
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X
Melhoria:
WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças: Utilizar variáveis do mesmo tipo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12587 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: operação/função %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Operador / função

Definições: A função / operador indicado não é admitida para o encadeamento de variáveis de tempo real em ações síncronas de movimento. Admissíveis são os seguintes operadores / funções:
- == >= <= > < <> + - * /
- DIV MOD
- AND OR XOR NOT
- B_AND B_OR B_XOR B_NOT
- SIN COS TAN ATAN2 SQRT POT TRUNC ROUND ABS EXP LNX SPI

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12588 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: endereço %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Endereço

Definições: - O endereço indicado não pode ser programado em ações síncronas de movimento. Exemplo: ID = 1 WHENEVER $A_IN[1]==1 DO D3
- O ângulo de corte da ferramenta não pode ser alterado a partir de ações síncronas de movimento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12589 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 não permitida com ID modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Definições: A ID modal em ações síncronas de movimento não pode ser formada por uma variável online.
Exemplos:
ID=$AC_MARKER[1] WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Isto pode ser corrigido de maneira seguinte:
R10 = $AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
A ID de uma ação síncrona é sempre fixa e não pode ser alterada no ciclo de interpolação

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças. Substitua a variável on-line por uma variável aritmética.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12590 [Canal %1:] Bloco %2 dados globais do usuário não podem ser criados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES é definido o número de bloco de dados globais do usuário.
Neste caso, o _N_SGUD_DEF corresponde ao bloco 1, _N_MGUD_DEF ao bloco 2, _N_UGUD_DEF ao bloco 3, _N_GUD4_DEF ao bloco 4, etc.
No diretório _N_DEF_DIR encontra-se um arquivo com definições para dados globais de usuário, cujo número de bloco é maior que o número de blocos indicados no dado de máquina.
O alarme também pode ser causado por um valor zero em um dos dado de máquina MD18120$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN e pela definição de uma variável com NCK ou CHAN em um dos arquivos de definição GUD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal autorizado/departamento de service. Aumente o dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Ou, se já tiver o valor correto, verifique se MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK (se uma variável foi definida comatributos de NCK) ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN (se uma variável foi definida com atributos de canal) estiverem em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12600 [Canal %1:] Bloco %2 checksum de linha inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: No processamento de um arquivo INI ou de um arquivo TEA foi identificada uma linha com checksum incorreta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o arquivo INI ou o MD e elaborar um novo arquivo INI (via 'upload').

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12610 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual com o parâmetro Call-By-Reference não é possível %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Tentou-se acessar um caractere individual via um Parâmetro Call-By-Reference.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Armazenar temporariamente e transferir os caracteres individuais nas variáveis CHAR definidas por usuário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12620 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual nesta variável não é possível %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: A variável não é definida pelo usuário. O acesso a caracteres individuais só é permitido para variáveis definidas pelo usuário (LUD/GUD).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Armazenar temporariamente o caractere individual em variável definida pelo usuário do tipo STRING, processá-la e então salvá-la de volta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12630 [Canal %1:] Bloco %2 skip / label não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Blocos com estruturas de comando (FOR, ENDIF, etc.) não podem ser ignorados e não podem conter labels.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças: Criar a função skip com comando IF. Escrever o label isoladamente no bloco antes do bloco da estrutura de comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12640 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do encadeamento nas estruturas de comando

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Erro no processamento do programa: estruturas abertas de controle (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) não foram concluídas ou não há um início de laço para o fim do laço programado.
Exemplo:
LOOP ENDIF ENDLOOP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças de forma a que todas as estruturas de comando abertas possam ser concluídas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12641 [Canal %1:] Bloco %2 nível máximo de encadeamento excedido nas estruturas de comando

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O nível máximo de encadeamento de estruturas de comando (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) foi ultrapassado. O nível máximo de encadeamento atualmente é 8.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Se necessário transferir partes para uma subrotina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12650 Canal %1 bloco %2 eixo %3 nome diferente no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.
%4 = Número do canal com definição de eixo diferente

Definições: Nos ciclos que são pré-processados na inicialização, somente os geométricos e os de eixos de canal que existam em todos os canais, com o mesmo nome podem ser utilizados. O denominador de eixo encontra-se em diversos canais com diversos índices de eixos.
A definição dos denominadores de eixos é efetuada através dos dados de máquina MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB e MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exemplo: C no canal 1 é o primeiro eixo de canal e no canal 2 é o quinto eixo de canal.
Caso seja utilizado um denominador de eixo C em um ciclo que seja previamente processado na inicialização, o alarme será ativado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 1. Alterar os dados de máquina. Os denominadores de eixos geométricos e para os eixos de canal devem ser iguais em todos os canais. Exemplo: Os eixos geométricos são designados em todos os canais por X, Y, Z. Em seguida também podem ser programados diretamente em ciclos previamente processados.
PROC BOHRE G1 Z10 F1000 M17 ou
2. Não programar diretamente o eixo no ciclo, mas defini-lo como Parâmetro do tipo Axis. Exemplo:
Definição de ciclos:
PROC BOHRE (AXIS BOHRACHSE) G1 AX[BOHRACHSE]=10 F1000 M17
3. Chamada a partir do programa principal:
BOHRE(Z)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12660 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 reservada para ações síncronas de movimento e ciclos tecnológicos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Definições: A variável exibida só pode ser utilizada em ações síncronas de movimento ou em ciclos tecnológicos. P.ex. '$R1' pode encontrar-se somente em ações síncronas de movimento. No programa de peças normal, Parâmetros R são programados com R1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12661 [Canal %1:] Bloco %2 ciclos tecnológicos %3: não é possível uma outra chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da chamada de ciclos tecnológicos

Definições: Em um ciclo tecnológico, não é possível chamar uma subrotina ou um outro ciclo tecnológico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12700 [Canal %1:] Bloco %2 programação de definição de contorno não permitida com uma subrotina modal ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No modo de linguagem externa, um bloco foi programado com definição de contorno e um ciclo modal está ativo ao mesmo tempo. Devido ao endereçamento programado não estar claro (ex.: R = definição do raio do contorno ou plano de retorno para ciclos de furação) a programação de definição de contorno não deve ser utilizada quando um ciclo modal estiver ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12701 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação ilegal para o contorno ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco de definição de contorno, G01 não está ativo como função de interpolação. Em um bloco de definição de contorno, a interpolação linear sempre tem que ser selecionada com G01. G00, G02, G03, G33 não são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça. Programar a interpolação linear com G01.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12710 [Canal %1:] Bloco %2 elemento de linguagem ilegal no modo de linguagem externa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O elemento de linguagem programado não é permitido ou é desconhecido. Somente elementos de linguagem do modo Siemens que são usados para chamada de subrotinas (exceto para Lxx) e o construtor de linguagem para repetição (UNTIL) são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças.
Verifique se o comando de linguagem está disponível no modo Siemens. Comutar para o modo Siemens com G290. Programar o comando no bloco seguinte e voltar ao modo linguagem externa no bloco posterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12720 [Canal %1:] Bloco %2 número de programa para chamada de macro (G65/G66) está ausente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a chamada de uma macro com G65/G66, não definido número de programa. O número de programa deve ser definido com o endereço 'P'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12722 [Canal %1:] Bloco %2 múltiplo ISO_2/3 macro ou chamada de ciclos no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A mistura de ciclos e chamadas de macros em um bloco, ex.: chamada de ciclos com G81 - G89 junto com a macro M no mesmo bloco ou uma chamada de macro G65/G66 junto com macro M no mesmo bloco.
Funções G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (modo ISO) executa também chamada de subrotinas. Somente uma chamada de macro ou de ciclo pode aparecer no mesmo bloco NC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a chamada modal de ciclos ou de macros, se uma das funções G anteriores estiverem programadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12724 [Canal %1:] Bloco %2 não programação de raio na interpolação cilíndrica ativada/desativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a programação G07.1 (interpolação cilíndrica TRACYL), não foi programado o raio do cilindro. Ativar a interpolação cilíndrica (TRACYL) com G07.1 C <raio do cilindro>. Desativar com G07.1 Co. O nome do eixo rotativo definido no dado de máquina TRACYL deve ser programado com 'C'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Bloco G07.1, programa o raio do cilindro sob o nome de eixo rotativo para a interpolação cilíndrica.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12726 [Canal %1:] Bloco %2 seleção ilegal de plano com eixos paralelos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco com seleção de plano (G17 - G19), um eixo básico do sistema de coordenadas não deve ser programado junto com o eixo paralelo designado a isso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para seleção de planos com G17, G18, G19 programe o eixo básico do sistema de coordenadas ou o eixo paralelo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

12728 [Canal %1:] Bloco %2: Distância para torre dupla não ajustada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A distância de segurança para torres duplas do dado de máquina SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST é 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir valor da distância de segurança para torres duplas nos dados de ajuste SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12730 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum dado de máquina próprio para transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O dado de máquina MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] estão incorretamente programados para G07.1, G12.1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir identificador de transformação válido para TRACYL in MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1 e o número do eixo rotativo em MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] or MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12740 [Canal %1:] Bloco %2 chamada de macro modal %3 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Definições: Na chamada de uma macro modal não pode estar ativa nenhuma macro modal, ciclo modal ou subrotina modal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14000 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do arquivo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme 14000 é disparado nas seguintes situações:
- O programa de peça não foi finalizado com M30, M02 ou M17.
- Execução externa: O download foi cancelado (p. ex. porque a HMI foi desligada)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
- Encerrar o programa de peça com M30, M02 ou M17 e iniciar o programa de peça.
- Execução externa: Se o download do programa selecionado foi cancelado, então é selecionado automaticamente o programa padrão _N_MPF0 com o Reset. Em seguida deverá ser repetida a seleção do programa de usuário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14001 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Após manipulação de dados internos de sistema (ex.: transferência de blocos de uma fonte externa) um arquivo de peças pode terminar sem ter LF como último caractere.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder à leitura do programa de peças, alterar com um editor de texto (p.ex. introduzir espaços vazios ou comentários antes do bloco indicado, para que surja uma composição alterada do programa de peças no novo bloco da memória).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14005 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 bloqueio de partida específico de programa está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: Programa %3 não pode ser executado, devido ao bloqueio de partida específico do programa estar ativado para este arquivo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancele bloqueio de partida de ciclo específico de programa para o arquivo %3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14006 [Canal %1:] Bloco %2 Nome de programa %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: Durante a ativação ou durante a chamada de um programa NC detectou-se que o nome do programa não corresponde às convenções de NC:
- o comprimento máximo do nome do programa sem prefixo _N_ e sufixo _MPF / _SPF não pode ultrapassar 24 caracteres, pois o nome do programa será cortado nas variáveis BTSS.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Encurtar o nome do programa
- Suprimir o alarme com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 9

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14008 [Canal %1:] Bloco %2 O comando WRITE grava na memória temporária em /_N_EXT_DIR

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma peça é processada a partir de uma mídia externa (Função Execução a partir de unidades de leitura externas). Para isso os programas de peça são armazenados temporariamente no diretório /_N_EXT_DIR do NCK. Agora será feita a tentativa de gravação neste diretório temporário através do comando WRITE.
Através do alarme é feita a referência de que estes dados não são armazenados no diretório original no portador de dados externo e serão perdidos na próxima seleção de programa, pois os programas são deletados no diretório /_N_EXT_DIR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Como destino para o comando WRITE é indicado um diretório que permanece carregado permanentemente no NCK (p. ex. MPF_DIR).
O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 8.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14009 [Canal %1:] Bloco %2 caminho de programa %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = caminho de programa

Definições: O comando do programa de peças CALLPATH foi chamado em um Parâmetro (caminho do programa) que informa um diretório não existente no sistema de arquivos da NCK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar a informação CALLPATH de modo que o Parâmetro com o nome completo do caminho tenha um diretório carregado.
- Carregar o diretório programado no sistema de arquivos da NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14010 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro default inválido na chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de uma subrotina com transmissão de Parâmetros foram suprimidos Parâmetros que não podem ser substituídos por Parâmetros padrão (Parâmetros Call-by-reference ou Parâmetros do tipo AXIS. Os outros Parâmetros que faltam são colocados com o valor 0 ou com a unidade do frame).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Na chamada da subrotina os Parâmetros que faltam devem ser preenchidos com valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14011 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 inexistente ou está sendo editado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: Uma chama de subrotina foi cancelada porque a subrotina chamada não pôde ser aberta.
A chamada da subrotina pode ser feita através de
- Identificador de subrotina
- Comando CALL / PCALL / MCALL
- Comando SETINT
- Substituição da função M/T
- Chamadas de programa controladas por evento (PROG_EVENT)
- Seleção de uma ASUP de PLC via PI "_N_ASUP__" e /ou FB-4
- Chamada de uma ASUP de PLC via interface Interrupção (FC-9)

Existem vários motivos para o alarme:
- A subrotina não se encontra na memória de programas de peça
- A subrotina não se encontra no atalho (diretório selecionado, _N_SPF_DIR ou diretório de ciclos _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR
- A subrotina não foi habilitada ou está em edição
- Indicação absoluta de atalho incorreta na chamada da subrotina:
  Exemplos de atalhos completos: /_N_directoryName_DIR/_N_programmName_SPF ou /_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programmName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (diretórios definidos). wpdName: identificador específico de usuário do diretório de peças (máx. 24 caracteres). programmName: nome da subrotina (máx. 24 caracteres)
- Um buffer recarregado para execução externa foi chamado como subrotina.

Nota: identificadores desconhecidos (caracteres) que estão sozinhos em uma linha de programa de peça que são interpretados como chamada de subrotina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Assegurar que a subrotina (parâmetro de alarme %3)
- está presente na memória do programa de peça
- foi habilitada e não está sendo editada
- encontra-se no atalho, isto se ela não for chamada através de um atalho absoluto

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14012 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento máximo de subrotinas excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi excedido o nível máximo de encadeamento de 8 níveis de programa.
A partir do programa principal podem ser chamados subrotinas, que por sua vez podem apresentar mais 7 encadeamentos subseqüentes.
Nas rotinas de interrupção o número máximo de níveis é 4!

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de usinagem para que o nível de encadeamento seja diminuído, copiar p.ex. com um editor o conteúdo de uma subrotina para o programa principal e remover sua chamada. Desta forma é reduzido o nível de encadeamento em um nível de programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14013 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes da subrotina não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de uma subrotina o número de passes programado P é zero ou negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o número de passes de 1 a 9 999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14014 [Canal %1:] Programa selecionado %3 não disponível, sem direito de acesso, ou está sendo editado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Definições: O programa de peças selecionado não se encontra na memória NCK ou tem um nível de acesso para a seleção do programa superior ao estado atual do comando.
Quando este programa foi criado, ele recebeu o nível de proteção corrente do comando NC.
A partir da versão de SW5 não é mais permitido partir um programa com NC-start enquanto ele estiver sendo editado no HMI.
Um alarme será mostrado , se um outro arquivo no qual foi especificado no arquivo de definição , foi selecionado por uma GUD ou definido por uma macro .

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Transferir o programa pretendido para a memória NCK ou verificar o nome do diretório (quadro geral da peça de trabalho) e do programa (quadro geral do programa) e os corrija. Elevar o nível de proteção para o nível do programa de execução (introduzindo a palavra chave).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14015 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não está habilitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O direito de execução atualmente configurado no comando (p. ex. posição 0 do interruptor com chave) não é suficiente para executar o programa de peça %3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Aumentar o direito de execução de acordo com o nível de proteção do programa de peça %3
- Atribuir e liberar o programa de peça %3 com um nível de proteção mais baixo (nível 0 do interruptor com chave)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14016 [Canal %1:] Bloco %2 erro na chamada da subrotina via função M/T

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada da subrotina através da função M ou T encontrou-se o seguinte conflito:
No bloco referido no Parâmetro %2
- já foi ativada uma substituição da função M ou T
- está ativa uma chamada modal de subrotina
- foi programado um retorno de subrotina
- foi programado um fim do programa de peça
- está ativa a chamada de subrotina M98 (apenas no modo de linguagem ext.)
- a substituição da função T pela programação de uma função D na mesma linha de programa não é possível com TLC (G43/G44) ativo no sistema ISO2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A substituição de uma função M ou T é possível, em princípio, apenas quando não são executados, retornos ou chamadas de subrotina, devido a outras estruturas de programa. É necessário corrigir o programa de peça de forma adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14017 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe na chamada de uma subrotina via função M

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de uma subrotina através da função M com transferência de Parâmetros, uma sintaxe ilegal foi detectada:
- extensão de endereço não foi programada como uma constante
- função M não foi programada como uma constante
Nota:
Se um Parâmetro de transferência foi programado via MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR para uma função M de substituição, as seguintes restrições se aplicam a esta função: tanto a extensão do endereço e o valor da função M devem ser programados para a substituição como constantes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: É necessário corrigir a programação da função M.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14018 [Canal %1:] Bloco %2 comando de programa de peça %3 não pode ser executado (nível de proteção valor desejado /real: %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Nível de proteção do comando / nível de proteção atual

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Para o comando do programa de usinagem %3, um nível de proteção foi parametrizado que é logicamente maior (menor em valor) que o direito de acesso atual, ou o comando não existe na atual configuração do controle.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificação de programa de usinagem. Por favor, consulte o Guia de Programação ou documentos do fabricante referente a comandos permitidos de acordo com a configuração do sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14020 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14021 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14022 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na chamada de função ou de procedimento. Código de erro %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Em uma chamada de função ou de processo ocorreu um erro.
A causa do erro é melhor explicada por um código de erro.
O significado do código de erro deve ser consultado na documentação da função ou do procedimento, cuja chamada provocou o erro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14025 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: ID modal não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em ações síncronas de movimento modais foi definido um número de identificação não permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14026 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: número de polinômio inválido no comando FCTDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um comando FCTDEF com um número de polinômio que excede o máximo estabelecido pelo MD28252 $MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14027 [Canal %1:] Bloco %2 ações síncronas de movimentos: muitos ciclos de tecnologia programados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com uma ação síncrona de movimentos pode-se chamar no máximo oito ciclos de tecnologia. O limite superior foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14028 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimentos: Ciclo de tecnologia programado com muitos parâmetros

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo de parâmetros de transmissão para um ciclo de tecnologia foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o ciclo de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14030 [Canal %1:] Bloco %2 na combinação de oscilação com movimento de avanço OSCILL com POSP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Com as oscilações controladas por ações síncronas, a atribuição da oscilação e do eixo de avanço (OSCILL), assim como também a definição do avanço (POSP) devem ser escritas em um único bloco..

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14033 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: não foi programado ponto final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado ponto final para a envolvente. Isto é possível via programação direta com os identificadores de eixos geométricos ou especificando o ângulo entre os vetores de início e fim.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14034 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ângulo de rotação muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a programação do ângulo de rotação (com AR) para interpolação envolvente, o máximo ângulo de rotação programável permitido é limitado se a envolvente está se movendo em direção ao círculo básico. O valor máximo é atingido se a envolvente toca o círculo básico. Com MD21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE, cada ângulo é aceito sem alarme; se necessário, o ângulo é automaticamente limitado durante a interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14035 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto inicial inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o ponto inicial da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado ou o raio deve ser adaptado de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14036 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado, o raio ou o ponto final devem ser adaptados de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14037 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: raio inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o raio programado do círculo básico deve ser maior que zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14038 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente não definida: erro de ponto final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto final programado não está na envolvente definida pelo ponto inicial, raio e ponto central do círculo básico. O desvio do final do raio efetivo a partir do valor programado é maior que o valor permitido especificado no MD21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14039 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final programado mais que uma vez

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final pode ser programado com o identificador do eixo geométrico ou com ângulo de rotação com AR = valor. A programação simultânea do ponto final e do ângulo de rotação no mesmo bloco não é permitida, uma vez que o ponto final não estará precisamente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14040 [Canal %1:] Bloco %2 erro no ponto final do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação circular, o raio do círculo do ponto inicial e do ponto final, ou o ponto central do círculo, são maiores do que o especificado no dado de máquina.
1. Na programação de raio o ponto inicial e o ponto final são idênticos fazendo com que a posição do círculo não seja determinada pelo ponto inicial ou ponto final.
2. Raio: A NCK calcula o raio a partir do ponto presente inicial e de outros Parâmetros programados do círculo para o ponto inicial e para o ponto final.
A mensagem de alarme aparece sempre que a diferença dos raios do círculo:
- seja superior ao valor no MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST (em raios pequenos, quando o raio programado for inferior ao quociente do dado de máquina MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST divido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), ou
- seja superior ao raio programado multiplicado por MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR (em raios maiores, quando o raio programado for superior ao quociente do dado de máquina MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividido por MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

3. Pontos centrais: Um novo centro do círculo é calculado usando o raio do círculo na posição inicial. Encontra-se no meio da perpendicular posicionada na reta conexão do ponto inicial de círculo e do ponto final. O ângulo medido em radianos entre ambas as retas a partir do ponto inicial até o ponto central, calculado ou programado tem de ser inferior à raiz de 0.001 (correspondendo a cerca de 1,8 graus)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST e MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR.
Caso os valores se encontrem dentro dos limites aceitáveis, deve-se programar com mais precisão no bloco do programa de peças, o ponto final do círculo ou o ponto central.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14045 [Canal %1:] Bloco %2 erro na programação tangencial de círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ter as seguintes causas:
- A direção da tangente não está definida para círculo tangencial, porque, p.ex., nenhum bloco de posicionamento foi programado antes do bloco atual. - Nenhum círculo pode ser formado do ponto inicial e final assim como da direção da tangente, porque o ponto final está situado, partindo do ponto inicial, na direção contrária da indicada pela tangente.
- Não é possível formar um círculo tangencial, porque a tangente está localizada perpendicular ao plano ativo.
- No caso especial em que o círculo tangencial muda para uma linha reta, várias rotações completas foram programadas com TURN.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14048 [Canal %1:] Bloco %2 Núm. de rotações errado na programação do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com programação circular, um número negativo de rotações completas foi especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14050 [Canal %1:] Bloco %2 nível de encadeamento excedido nas operações aritméticas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No cálculo de expressões aritméticas em blocos NC, é utilizado um operando (Stack) com tamanho fixado. Em expressões muito complexas este Stack pode estourar. Isto pode também ocorrer com expressões extensivas nas ações síncronas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Dividir as expressões aritméticas complexas em vários outros blocos de cálculo mais simples.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14051 [Canal %1:] Bloco %2 erro aritmético no programa de peças

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - No cálculo de um elemento aritmético surgiu um estouro (p.ex. divisão por zero).
- Em um tipo de dados foi ultrapassada a faixa de valores representável.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Analisar o programa e corrigir a posição defeituosa do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14055 [Canal %1:] Bloco %2 Substituição de linguagem NC não permitida, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: O alarme aparece relacionado com uma substituição de linguagem NC configurada através do MD30465 $MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. O código de erro %3 oferece informações mais detalhadas sobre a causa do problema:
Código de erro:
1: Foram programados vários eventos que conduzem à chamada do ciclo de substituição. É permitida apenas uma substituição por linha de programa de peça.
2: Para a linha de programa de peça com a substituição de linguagem NC também foi programada uma sincronização por bloco.
3: As variáveis de sistema $P_SUB_SPOSIT e $P_SUB_SPOSMODE foram chamadas fora de um ciclo de substituição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa do NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14060 [Canal %1:] Bloco %2 skip de nível inválido com skip de bloco diferencial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com 'skip de bloco diferencial' foi especificado um nível de skip maior que 7 (no conjunto uma especificação de valor para o skip de nível é imediatamente rejeitada pelo conversor como erro de sintaxe, isto é, só é possível 'suprimir bloco' ON/OFF em um nível).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Introduzir uma supressão de bloco (número após a barra) inferior a 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14070 [Canal %1:] Bloco %2 memória de variáveis não é suficiente para chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma subrotina chamada não pode ser processada (aberta), porque a memória de dados interna a ser criada para utilização geral não é suficiente, ou porque a capacidade de memória disponível para as variáveis locais de programa ser muito reduzida. O alarme só ocorre em MDA.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Analisar o programa de peças se:
1. Nas definições das variáveis foi selecionado sempre o tipo de dados mais adequado (p.ex. REAL para bits de dados é incorreto; BOOL seria melhor)
2. As variáveis locais podem ser substituídas por variáveis globais?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14080 [Canal %1:] Bloco %2 destino de salto %3 não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Destino do Salto

Definições: No caso de saltos condicionais e incondicionais, o destino do salto deverá ser um bloco com um Label (nome simbólico em vez de número de bloco). Se durante a busca na direção programada não for encontrado o ponto do salto, será gerado o alarme.
Para retornos parametrizavéis com RET para um bloco numerado ou label, o destino do salto no programa deve ser um bloco com numeração ou label (nome simbólico ao invés de número de bloco).
Para retornos acima de vários níveis (parâmetro 2), o destino do salto deve ser um bloco dentro do nível do próprio programa.
Para retornos com uma string definindo um destino, esta string a ser procurada deve ser um nome conhecido no controle e deve anteceder a numeração do bloco e/ou apenas um label .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o Programa de peças do NC quanto aos seguintes erros possíveis:
1. Verificar se o ponto do salto é idêntico ao Label.
2. A direção do salto está correta?
3. O Label terminou com dois pontos?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14082 [Canal %1:] Bloco %2 label %3 programa de peças não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Marca (label) inicial ou final

Definições: O ponto inicial para repetições de parte do programa com instrução CALL <nome do programa> BLOCO <label inicial> TO <label final> não foi encontrado ou a mesma repetição de parte do programa foi chamada repetidamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os labels de início e final do ponto do programa de repetição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14085 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A instrução 'TML()' pode somente ser usada em subrotinas que substituem o comando T.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14088 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 posição duvidosa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Uma posição de eixo maior que 3.40e+38 incrementos foi programada. Este alarme pode ser suprimido com o bit 11 no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14090 [Canal %1:] Bloco %2 número D inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No endereço D foi programado um valor inferior a Zero.
Para cada ferramenta ativa é automaticamente atribuído um conjunto de parâmetros com 25 valores de correção. Cada ferramenta pode apresentar 9 conjuntos de parâmetros (D1 - D9, posição base é D1). Ao mudar o número D é ativado o novo conjunto de parâmetros (D0 serve para desativar os valores de correção).
N10 G.. X... Y... T15 ; conjunto de parâmetros D1 de T15 ativo
N50 G.. X... D3 M..; conjunto de parâmetros D3 de T15 ativo
N60 G.. X.. T20; conjunto de parâmetros D1 de T20 ativo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar números D dentro dos valores permitidos (D0, D1 a D9).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14091 [Canal %1:] Bloco %2 função inválida, índice: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice

Definições: Foi programada e/ou ativada uma função que não é permitida no atual contexto do programa. A função de pergunta está codificada no parâmetro "Índice":
Índice == 1: O comando "RET" foi programado no plano do programa principal
Índice == 2: Conflito "Cancelamento de plano"/"Deletar número de execuções" e "GET implícito"
Índice == 3: Conflito de partida de Asup após a ativação da regravação (até P3)
Índice == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programado em G75
Índice == 5: Comando POSRANGE não programado em sincronização
Índice == 6: Comando SIRELAY não programado em sincronização
Índice == 7: Comando GOTOF/GOTOB/GOTO com variável de string programada em sincronização
Índice == 8: Aplicação COA "Gerador de corte" não está ativa

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Índice == 1: Substituir comando "RET" por M17/M30
Índice == 2: Após a chamada da subrotina que se refere ao "Cancelamento de plano"/"Deletar número de execuções", inserir um bloco auxiliar (p. ex. M99)
Índice == 3: Regravação de um bloco auxiliar (p. ex. M99), depois iniciar a Asup (até P3)
Índice == 4: Para MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1: não ativar SUPA/G53/G153 no bloco G75
Índice == 5: Programar comando POSRANGE em sincronização
Índice == 6: Programar comando SIRELAY em sincronização
Índice == 7: Programar o comando GOTOF/GOTOB/GOTO com número de bloco ou label
Índice == 8: Carregar a aplicação COA "Gerador de corte"

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14092 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é tipo incorreto de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ocorreu um dos seguintes erros de programação:
1. A palavra-chave WAITP(x) "Esperar a mudança de blocos até que o eixo de posicionamento indicado tenha alcançado seu ponto final" foi utilizada para um eixo que não é nenhum eixo de posicionamento.
2. O G74 "Aproximação do ponto de referência a partir do programa" foi programado para um fuso. (Somente são permitidos endereços de eixos.)
3. A palavra-chave POS/POSA foi utilizada para um fuso. (Para o posicionamento de fusos devem ser programadas as palavras-chave SPOS e SPOSA.)
4. Se o alarme ocorre com a função "rosqueamento com macho sem mandril de compensação" (G331), então deduz-se a seguinte causa:
- O fuso mestre não está em modo de controle de posição.
- Fuso mestre incorreto
- Fuso mestre sem encoder
5. Foi programado um nome de eixo que não existe, isto é, com o uso de variáveis axiais como índice. Ou ainda foi programado NO_AXIS como índice.
6. Se 14092 é liberado com o alarme 20140 Ações Sincronas: deslocamento do eixo controlado, as seguintes causas são possíveis:
- O eixo já está sendo deslocado pelo programa de NC.
- Um movimento excessivo do eixo foi realizado.
- O eixo esta ativo como eixo de seguimento de acoplamento.
- Uma compensação de interpolação como a compensação de temperatura é ativa para o eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o programa de peça de acordo com o erro mencionado.
- Programar SPOS.
- Selecionar o fuso mestre correto com SETMS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14093 [Canal %1:] Bloco %2 Intervalo de trajetória zero ou negativo em interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação polinomial POLY foi programado um valor negativo ou 0, na instrução do comprimento do polinômio PL=....

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a softkey PROGRAM CORRECT a função 'correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco a ser corrigido.
Corrigir a indicação do valor abaixo PL = ...

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14094 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio programado maior que 3 para interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O grau do polinômio na interpolação polinomial resulta da quantidade de coeficientes programados de um eixo. O grau de polinômio máximo é 3, ou seja, os eixos seguem a função:
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
O coeficiente a0 é a posição atual no início da interpolação e não é programado!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Reduzir a quantidade de coeficientes. O bloco de polinômio não pode exceder ao seguinte comprimento:
N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)
N1 PO[n]=... PL=44
n ... identificador de eixo, no máx. 8 eixos de avanço por bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14095 [Canal %1:] Bloco %2 círculo foi programado com raio zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do raio programado para programação em raios é muito pequeno, no caso, o valor programado é menor que a metade da distância entre o ponto inicial e final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14096 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de conversão não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante o andamento do programa, uma atribuição de valores para variáveis ou uma operação aritmética levou ao processamento de dados, de uma maneira que eles têm que ser convertidos em um outro tipo. Essa conversão levaria a que os valores previstos fossem excedidos.
Faixa de valores dos vários tipos de variáveis:
- REAL: Propriedade: Números fracionados com Ponto dec., faixa de valores: ± (2-1022-2+1023)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinal, faixa de valores: ± (231-1)
- BOOL: Propriedade: Valor real TRUE, FALSE, faixa de valores: 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 caractere ASCII, faixa de valores:0 - 255
- STRING: Propriedade: Tamanho da sentença (max. 100 valores), faixa de valores: 0 - 255
- AXIS: Propriedade: Endereços dos eixosSomente nome de eixo
- FRAME: Propriedade: Indicações geométricas, faixa de valores: Como trajetória do eixo

Valores previstos para os vários tipos de variáveis
- de REAL para: REAL: sim, INT: sim*, BOOL: sim1), CHAR: sim*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de INT para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: if value 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim,, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de STRING para: REAL: -, INT: -, BOOL: sim2), CHAR: só 1 caracter, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: sim

1) O valor <>0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.
2) Comprimento de string 0 => FALSE, nos outros casos TRUE
3) Quando existe só 1 caracter
Não é possível converter a partir do tipo AXIS e FRAME dentro do tipo AXIS e FRAME.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a parte do programa, de forma a evitar que os valores previstos não sejam excedidos, p.ex. através da alteração de uma definição de variável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14097 [Canal %1:] Bloco %2 string não pode ser convertida no tipo AXIS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A função selecionada AXNAME - conversão do parâmetro do tipa string transferido para um nome de eixo (valor de retorno) do tipo AXIS - não encontrou este identificador de eixo nos dados de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificação do parâmetro transferido (nome de eixo) da função AXNAME, para saber se um eixo geométrico, de canal ou de máquina foi projetado (configurado) com este nome através dos dados de máquina:
MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
.
Selecionar a string de transferência correspondente ao nome do eixo e, se necessário, alterar o nome de eixo nos dados da máquina. (Se deve ocorre uma mudança de nome através do programa de peça NC, então esta alteração deve ser validada primeiro através de um "POWER ON".)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14098 [Canal %1:] Bloco %2 erro de conversão: não foi encontrado número válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A string não é um número INT ou REAL válido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Caso se tratar de uma introdução, existe a possibilidade de se verificar através da função predefinida ISNUMBER (com o mesmo parâmetro), se a string representa um número.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14099 [Canal %1:] Bloco %2 resulta no encadeamento de string muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O retorno do encadeamento de string resulta em uma string que é maior do que o comprimento máximo da string, imposto pelo sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar o programa de peças. Com a função STRLEN, também é possível saber o tamanho da soma das strings, antes de se efetuar o seu encadeamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14100 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da transformação não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para cada canal podem ser estabelecidos 4 grupamentos de transformação (tipos de transformação) através dos dados de máquina. Se com a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo da transformação) for selecionada um grupo de transformação, mas para a qual os dados de máquina não tenham valores padrão, aparecerá o alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a softkey PROGRAM CORRECT a função 'correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco a ser corrigido.
- Verificar o número do grupo de transformação na chamada do programa de peças, utilizando a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo de transformação).
- Introdução dos dados de máquina para este grupo de transformação e ativá-los através de um 'Power-On'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14101 [Canal %1:] Bloco %2 não há orientação de transformação ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma orientação com ângulos de euler ou com um vetor e não há uma transformação de orientação ativada , ou seja, falta a instrução TRAORI(n) (n ... Número do grupo de transformação).
Exemplo de uma programação de transformação correta:
N100 ... TRAORI(1)
N110 G01 X... Y... ORIWKS
N120 A3... B3... C3...
N130 A3... B3... C3...
:
N200 TAFOOF

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes da aplicação da utilização da transformação terá que ser indicado o número do grupo de transformação através da instrução TRAORI(n) (n entre 1 e 4).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14102 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio maior que 5 programado para vetor de orientação angular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação polinomial programada como vetor angular, um grau de polinômio maior que 5 foi programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14104 [Canal %1:] Bloco %2 A transformação ativa não permite a programação de vetores e nem interpolação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação ativa não permite a programação de vetores para orientação de ferramenta, nem a interpolação de vetores de orientação (ORIVECT, ORICONxx, etc).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de NC e/ou os valores dos dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14110 [Canal %1:] Bloco %2 foram programados ângulo de euler e componentes de vetor de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram simultaneamente programados a orientação com ângulos de Euler e os componentes de um vetor de orientação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A2=10 B2=20 C3=50; Alarme, porque foi programado simultaneamente ângulo de euler e vetor de orientação

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar somente um tipo, ou seja, com a transformação ativada ou programar apenas o ângulo de euler ou apenas os vetores de orientação (vetores de direção).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14111 [Canal %1:] Bloco %2 foram programados ângulo de euler, vetor de orientação e eixos de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado simultaneamente uma orientação com ângulos Euler ou componentes de um vetor de orientação e os eixos de máquina influenciados pela orientação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A2=70 B2=10 C2=0 X50 ; alarme, pois foram programados ângulos Euler e eixos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar somente um tipo, ou seja, com a transformação ativada , só programar apenas ângulos de euler ou programar apenas vetores de orientação (vetores de direção), ou ainda desativar a transformação (TRAFOOF) e ajustar a orientação da ferramenta programando eixos auxiliares.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14112 [Canal %1:] Bloco %2 orientação de trajetória programada não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na transformação de 5 eixos, os dois eixos de orientação formam um sistema de coordenadas composto por círculos longitudinais na superfície de uma esfera.
Se a interpolação passar pelo ponto do pólo, só se move o 5º eixo, mantendo o 4º eixo a sua posição inicial. Se for programado um movimento que passe muito perto do ponto do pólo, ocorrerá um desvio da interpolação indicada, se a trajetória cortar um círculo definido pelo dado de máquina: MD24530 $MC_TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_1 (ângulo de inversão que se refere ao 5º eixo). O contorno interpolado é conduzido pelo pólo (de outra forma, nas imediações do pólo o 4º eixo teria que sofrer uma aceleração rápida seguida de uma desaceleração).
Como resultado há um desvio de posição do 4º eixo em relação ao valor programado. O ângulo máximo permitido, que pode ser incluído pela trajetória programada e pela trajetória interpolada, é configurado pelo MD24540 $MC_TRAFO5_POLE_LIMIT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Nas imediações do pólo utilizar sempre a programação de eixos. Evitar a programação das orientações da ferramenta nas imediações do pólo, pois esta pode levar a problemas de dinâmica .

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14113 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo programado é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há mais explicações.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14114 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de deslocamento lateral programado é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não há mais explicações.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14115 [Canal %1:] Bloco %2 definição ilegal da superfície da peça

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os vetores normais de superfície programados no início e no fim do bloco apontam para direções opostas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14116 [Canal %1:] Bloco %2 Programação absoluta da orientação com ORIPATH/ORIPATHS ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A orientação foi indicada de modo absoluto (p. ex. através de um vetor de sentido ou um vetor de giro), mesmo estando o ORIPATH ou ORIPATHS ativo. Com o ORIPATH/ORIPATHS ativo, a orientação é definida de modo relativo à tangente do percurso e o vetor de normal de superfície a partir do ângulo de avanço, de inclinação e de giro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14117 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de ângulo ou direção para o macho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular (ORICONCW e ORICONCC), o ângulo de abertura ou o vetor de direção do macho deve ser programado. Caso contrário, a troca de orientação não estará claramente definida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14118 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de orientação final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular (ORICONCW e ORICONCC), não há programação de orientação final. A troca de orientação não estará claramente definida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14119 [Canal %1:] Bloco %2 não há programação de orientação intermediária

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular ORICONIO, uma orientação intermediária deve ser programada adicionalmente a uma orientação final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14120 [Canal %1:] Bloco %2 determinação de plano não é possível para orientação programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os vetores de orientação programados (vetores de direção) nos pontos inicial e final do bloco encerram um ângulo de 180 graus. Desta forma não é possível determinar o plano da interpolação.
Exemplo:
N50 TRAORI (1)
N55 A3=0 B3=0 C3=1
N60 A3=0 B3=0 C3=-1; O vetor deste bloco é totalmente; oposto ao do bloco antecedente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças, de forma que os vetores de orientação de um bloco não se encontrem totalmente opostos, p.ex. separar o bloco em 2 blocos parciais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14121 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum orientação definida (distância é zero)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As coordenadas programadas para a 2ª curva espacial com XH, YH, ZH
não definem nenhuma orientação de ferramenta, pois a distância da curva do TCP é zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Modificar o programa de peça de modo que a distância das duas curvas não sejam zero e com isso obter a definição de uma orientação de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14122 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo e direção do cone programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e orientação da interpolação circular ORICONCW e ORICC, somente ângulo de abertura ou a direção do macho deve ser programado. A programação simultânea destes dois dados no mesmo bloco não é permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14123 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de mudança de direção do cone é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e interpolação circular, ângulo de abertura programado deve ser maior que a metade do ângulo entre o início e o final da orientação. Caso contrário um macho não pode ser definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14124 [Canal %1:] Bloco %2 início da tangente de orientação é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com Macho e interpolação circular com continuação tangencial (ORICONTO), o início da tangente de orientação não deve ser zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14125 [Canal %1:] Bloco %2 rotação programada não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A rotação programada da orientação da ferramenta não pode ser executada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14126 [Canal %1:] Bloco %2 Fator de saída ORIPATH não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O valor programado com ORIPLF = r não está na faixa permitida. O fator de retração relativo deverá estar no intervalo 0 <= r < 1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14127 [Canal %1:] Bloco %2 rotação programada várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A rotação (3o. grau de liberdade de orientação na transformação 6 eixos) foi programado diversas vezes.
A rotação é claramente definida por uma das seguintes especificações:
- Especificação da posição do eixo rotativo incluído na transformação
- Especificação do ângulo Euler ou RPY (A2, B2, C2)
- Especificação do vetor normal de orientação (AN3, BN3, CN3)
- Especificação do ângulo THETA de rotação

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14128 [Canal %1:] Bloco %2 Programação absoluta da rotação de orientação com ORIROTC ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A rotação da orientação (3º grau de liberdade da orientação em transformações de 6 eixos) foi programada com o código ORIROTC ativo. Isto não é possível, pois com o ORIROTC ativo, a rotação da orientação é alinhada relativa à tangente do percurso.
No ORIROTC somente é possível a programação do ângulo de rotação THETA, o qual indica o ângulo
do vetor de rotação com a tangente do percurso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14129 [Canal %1:] Bloco %2 programados eixos de orientação e componentes de um vetor de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram programados, simultaneamente, ângulos de orientação e componentes de um vetor de orientação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14130 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na configuração de uma array através de SET foi indicada uma quantidade de valores de inicialização maior que a quantidade de arrays especificadas no andamento do programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de valores de inicialização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14131 [Canal %1:] Bloco %2 programados eixos de orientação e ângulo de avanço/lateral

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram programados, simultaneamente, ângulos de orientação e um ângulo de avanço ou ângulo lateral.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14132 [Canal %1:] Bloco %2 eixos de orientação programados incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Possíveis causas:
A configuração dos eixos de orientação não está compatível com a cinemática da máquina. Também quando, por exemplo, o sistema de medição não foi parametrizado para eixos rotativos.
- Um eixo que é solicitado como eixo de orientação é atualmente não disponível como eixo de deslocamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de máquina.
Fornecer a orientação de eixos solicitada usando GET(..) ou GETD(..).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14133 [Canal %1:] Bloco %2 código G para definição da orientação não é permitido Explicação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Só é possível programar um código G do 50. grupo de código G se o dado de máquina MD21102 $MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE estiver como "TRUE"

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14134 [Canal %1:] Bloco %2 Código G para a interpolação de orientação não é permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Só é possível programar um código G do 51. grupo de código G se o dado de máquina MD21104 $MC_ORI_IPO_WITH_G_CODE estiver como "TRUE"

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14136 [Canal %1:] Bloco %2 orientação polinomial não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programação da orientação polinomial para ambos os ângulos (PO[PHI], PO[PHI]) e para coordenadas do ponto de referência na ferramenta (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) não é permitida. Orientação polinomial pode ser programada somente se uma orientação de transformação estiver ativa e a orientação for mudada pelo vetor de interpolação (ORIVECT, ORICONxxx, ORICURVE), por exemplo, a orientação não deve mudar pelo eixo de interpolação (ORIAXES).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14137 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios PO[PHI] e PO[PSI] não permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um polinômio para os ângulos PHI e PSI somente pode ser programado se a orientação é interpolada no plano entre o início e o final da orientação (ORIVECT, ORIPLANE) ou (ORICONxxx). Se uma interpolação do tipo ORICURVE estiver ativa, nenhum polinômio pode ser programado para os ângulos PHI e PSI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14138 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios PO[XH], PO[YH] e PO[ZH] não permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Polinômios para as coordenadas do ponto de referência na ferramenta (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) somente pode ser programada se uma interpolação do tipo ORICURVE estiver ativa. Se ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxxx estiver ativa, nenhum polinômio pode ser programado para as coordenadas XH, YH e ZH.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14139 [Canal %1:] Bloco %2 polinômios para ângulo de rotação PO[THT] não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um polinômio para o ângulo de rotação de orientação (PO[THT]) somente pode ser programado se a transformação que estiver ativa o suportar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14140 [Canal %1:] Bloco %2 Programação da posição sem transformação não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Informação de posição foi programada para uma posição de eixo mas nenhuma transformação estava ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14144 [Canal %1:] Bloco %2 Movimento PTP não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O código G PTP foi programado para movimento diferente de G0 ou G1.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14146 [Canal %1:] Bloco %2 movimento CP ou PTP não é permitido sem transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programou-se para um movimento o código G CP ou PTP, sem que esteja ativa uma transformação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14147 [Canal %1:] Bloco %2 Spline para a orientação não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Quando uma orientação é programada e ao mesmo tempo a BSPLINE estiver ativa, a interpolação da orientação de ferramenta deve ser feita através de uma 2º curva espacial. Isto significa que o código
ORICURVE deverá estar ativo para a interpolação da orientação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14148 [Canal %1:] Sistema de referência ilegal para movimento cartesiano manual

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um valor ilegal foi introduzido nos dados de ajuste SD42650 $SC_CART_JOG_MODE para o sistema de referência de movimento cartesiano manual.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Introduzir um valor adequado nos dados de ajuste SD42650 $SC_CART_JOG_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14150 [Canal %1:] Bloco %2 número de porta-ferramenta incorretamente programado ou declarado (MD)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um número de porta-ferramenta negativo ou superior ao do dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar o número válido para o porta-ferramenta ou corrigir o dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14151 [Canal %1:] Bloco %2 rotação não permitida do porta-ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi ativado um porta-ferramenta com um ângulo de rotação diferente de zero, apesar do eixo correspondente não estar definido. Um eixo de rotação não está definido quando todos os três componentes de direção são zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o ângulo de rotação em zero ou definir o eixo de rotação associado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14152 [Canal %1:] Bloco %2 porta-ferramenta: Orientação inválida. Código de erro: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Foi feita uma tentativa de definir uma orientação de ferramenta com o auxílio do Frame ativo com o qual a atual cinemática do porta-ferramenta não pode ser alcançada. Este caso sempre poderá ocorrer quando os dois eixos do porta-ferramenta não estiverem perpendiculares entre si, quando o porta-ferramenta possuir menos que dois eixos rotativos,
ou quando a posição do eixo rotativo programada violar as limitações de eixo correspondentes. Junto ao alame, um código de erro será emitido especificando a causa em detalhes:
O código de erro possui os seguintes significados:
1: 1o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
2: 1o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
10: 2o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
20: 2o. eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
100: 1o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
200: 1o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
1000: 2o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
2000: 2o. eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
3: A orientação solicitada não é admitida com a configuração de eixo especificada
Vários código de erro que indicam uma violação dos limites do eixo poderão ocorrer simultaneamente.
Dado que numa violação do limite do eixo é feita a tentativa, através da adição e subtração de múltiplos de 360 graus, de se alcançar uma posição válida dentro dos limites do eixo permitidos, caso isto não seja possível, não está definido se foi violado o limite inferior ou superior do eixo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o programa (TOABS em vez de TCOFR, ative outro Frame. Troque os dados do toolholder. Troque o nivel G17 -G19).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14153 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de porta-ferramenta desconhecido: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Tipo do porta-ferramenta.

Definições: Foi declarado um tipo inválido de porta-ferramenta em $TC_CARR23[ ]. Somente são permitidos: t, T, p, P, m, M.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o conteúdo dos dados do porta-ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14154 [Canal %1:] Bloco %2 a entrada da correção fina no parâmetro %3 do porta-ferramenta orientável %4 é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%4 = Número do porta-ferramenta orientável

Definições: O valor máximo válido numa correção fina de um toolholder orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Inserir valor válido de correção fina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14155 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do frame básico para o offset de porta ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se a seleção de um porta-ferramenta levar a uma alteração no offset da mesa, deve ser definido um frame básico válido para incluir este deslocamento, ver também dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou o dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14156 [Canal %1:] Erro tool carrier ativação com reset

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Os parâmetros em MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK necessitam que um suporte de ferramenta arientável ativo seja mantido após reset. Isto é feito cancelando a seleção anterior do suporte de ferramentas e então selecionando novamente ele com dados que devem ter sido modificados. Se um erro ocorrer durante a nova seleção, este alarme será emitido (como aviso) e então uma tentativa será feita para selecionar o suporte de ferramentas orientável nos ajustes iniciais. Se esta segunda tentativa for bem sucedida, o ciclo interrompido continuará sem qualquer alarme.
Tipicamente o alarme ocorre somente quando um suporte de ferramenta orientável anterior tenha sido definido com TCOFR, e as direções dos eixos tenham sido trocadas antes do reset, de tal modo que os parâmetros adequados para o frame associado não sejam mais possíveis. Se houverem outras causas para o alarme, resultará em um alarme também sendo enviado na tentativa em selecionar os parâmetros iniciais, sendo também mostrado claramente em texto

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique o programe

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14157 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida em MOVT

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma interpolação linear ou Spline deve estar ativa com MOVT (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE,CSPLINE).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14159 [Canal %1:] Bloco %2 programados mais que dois ângulos com ROTS ou AROTS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um frame de rotação é descrito, usando ângulos sólidos, com as instruções ROTS e AROTS. Podem ser programados, no máximo, dois ângulos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14160 [Canal %1:] Bloco %2 seleção do comprimento de ferramenta sem declaração de um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se, na correção de comprimento de ferramenta com palavra H e G43 / G44 no modo ISO_2 através do dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44, estiver ativada a variante C (comprimento de ferramenta produz efeito no eixo programado), pelo menos um eixo geométrico deverá ser declarado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar o dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 ou o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14162 [Canal %1:] Bloco %2 Erro %3 durante a ativação da função CUTMOD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Durante a ativação da função CUTMOD ocorreu uma falha. O tipo de falha é determinado de forma mais detalhada através do número do código de erro:
Código de erro
1 Para a ferramenta ativa não foi definido nenhum sentido de corte válido.
2 Ambos ângulos de corte (ângulo livre e ângulo do suporte) da ferramenta ativa são zero.
3 O ângulo livre da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 180 graus).
4 O ângulo do suporte da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).
5 O ângulo do inserto da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).
6 A combinação posição de corte - ângulo do suporte da ferramenta ativa não é permitida (nas posições de corte 1 a 4 o ângulo do suporte devem ser menor ou igual a 90 graus, nas posições de corte 5 a 8 ele deve ser maior ou igual a 90 graus).
7 A rotação inadmissível da ferramenta ativa (a ferramenta foi girada em +/- 90 graus (com uma tolerância de aprox. 1 grau) do plano de usinagem ativo). Com isso a posição de corte não está mais definida no plano de usinagem.
Para cada um dos erros mencionados pode-se determinar com a ajuda do dado de máquina MD20125 $MC_CUTMOD_ERR se o estado do erro deve provocar a emissão de um alarme, e se o alarme somente deve ser exibido ou também executar uma parada de programa.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de ferramenta da ferramenta ativa ou modificar o programa de peça para o erro 7. Como alternativa, omitir o alarme em todos os erros através do dado de máquina MD20125 $MC_CUTMOD_ERR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14165 [Canal %1:] Bloco %2 número ISO H/D selecionado %3 não é compatível com a ferramenta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número H/D do modo ISO
%4 = Número da ferramenta

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Se em modo ISO_2 ou ISO_3 for programado um número H ou D, então este deverá estar presente na ferramenta ativa. A ferramenta ativa também pode ser a última ferramenta carregada no fuso mestre ou porta-ferramentas mestre. Se este número H ou D não existir nesta ferramenta, será emitido este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Programe corretamente o número ISO H/D

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14166 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 Programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF / TOFFL

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Durante a programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF ou com TOFFL ocorreu um erro. O tipo de falha é determinado de forma mais detalhada através do número do código de erro:
Código de erro
1Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFF) em duplicidade em um bloco.
2Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFFL) em duplicidade em um bloco.
3Em um bloco os componentes de offset de comprimento de ferramenta foram programados ao mesmo tempo com TOFF e com TOFFL.
4Na programação do offset de comprimento da ferramenta com TOFF é obrigatória a especificação de um índice, a forma TOFF=.... não é permitida.
5Na programação do TOFFL foi especificado um índice inválido (valores permitidos 1..3).
6Na programação do TOFF foi especificado um eixo inválido como índice. Apenas eixos geométricos são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o bloco de programa com erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14170 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida na correção de comprimento de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma correção de ferramenta (G43 / G44) estiver ativa no modo de linguagem ISO_M, deve também estar ativa a interpolação linear.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14180 [Canal %1:] Bloco %2 número H %3 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código H do modo ISO

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O número H indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (ISO_M)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14181 [Canal %1:] Bloco %2 Correção de ferramenta ISO %3 não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da correção

Definições: Relevante apenas em modo ISO2 e ISO3:
Na seleção da correção de ferramenta com H ou D:
Em modo ISO2 e ISO3 são permitidas apenas as correções de ferramenta 1 - 98.
Exceção: Com H99 em modo ISO2 e com o valor de correção da seleção de ferramenta em modo ISO3 também pode ser selecionar o corte estruturado D1 da ferramenta ativa.
Na descrição da correção de ferramenta com G10:
Em modo ISO2 e ISO3 são permitidas apenas as correções de ferramenta 1 - 98.
A correção de ferramenta H99 somente pode ser descrita em modo de programação Siemens (G290) com $TC_DPx[y,z]= .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC e escolher a correção de ferramenta permitida na faixa de 1 a 98.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14182 [Canal %1:] Bloco %2 Diversos valores em endereços H e D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Com H e D são programados o comprimento de ferramenta e o raio de ferramenta. A programação conduz a números de correção contraditórios nas memórias de correção acopladas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC. Programar apenas o H ou o D ou programar o mesmo valor sob o endereço H e D.
Definir o Bit do MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, como Bit6=1. Agora são possíveis diferentes valores nos endereços H e D.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14183 [Canal %1:] Bloco %2 Após a correção Siemens devem ser programados os endereços H e D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Um offset de ferramenta no modo Siemens com D>1 está ativo e um comando ISO2, G43, G44,G49 é aplicado. Além disso um offset ISO com H0-H99 ou D0-D98 deve ser selecionado.
O alarme também é disparado, caso MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit6=1:
Se for selecionada a memória de correções da Siemens com H99 e um corte em modo Siemens, então na próxima seleção da memória de correções ISO deve ser selecionada novamente a correção de comprimento e de raio da ferramenta.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC.
Programar endereços H e/ou D no bloco.
Caso MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit6=0, apenas os endereços H ou D devem ser programados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14184 [Canal %1:] Bloco %2 O G44 não é possível com a correção de ferramenta H99

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Com H99 foi escolhido o número D estruturado D1 da ferramenta ativa. Estes valores de correção não podem ser processados negativos com G44.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o bloco NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14185 [Canal %1:] Bloco %2 Código D %3 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código D do modo ISO

Definições: O número D indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (modo de linguagem ISO_M)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14186 [Canal %1:] Bloco %2 Modo ISO2 e ToolCarrier ou adaptador de ferramenta ativados juntos. (Identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco,label
%3 = Identificador

Definições: Relevante apenas em modo ISO2:
Apenas é feita a tentativa de ativar juntamente uma correção ISO2 e o ToolCarrier ou adaptador de ferramenta.
Identificação 1: Correção ISO2 está ativa (ativado em modo ISO2) e é feita a tentativa de ativar também um ToolCarrier em modo Siemens.
Identificação 2: Foi ativado um ToolCarrier em modo Siemens e agora é ativada uma correção de ferramenta em modo ISO2.
Identificação 3: Em modo Siemens existe uma ferramenta ativa no adaptador e agora é ativada uma correção de ferramenta em modo ISO2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir o bloco NC.
Para identificação 1: Selecionar uma correção Siemens antes da ativação do ToolCarrier,
Para identificação 2: Desativar o ToolCarrier antes da seleção de uma correção de comprimento de ferramenta em modo ISO2.
Para identificação 3: Carregar a ferramenta (T=0) antes da seleção de uma correção de comprimento de ferramenta em modo ISO2 ou ativar a ferramenta sem adaptador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14190 [Canal %1:] Bloco %2 número H com G49

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programou-se simultaneamente G49 (seleção da correção de comprimento de ferramenta) e palavra H diferente a H0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14195 [Canal %1:] Bloco %2 número D programado simultaneamente com G49

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: G49 (seleção da correção de comprimento de ferramenta) e palavra D diferente a D0 foram programados simultaneamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14196 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 durante interpretação do $SC_CUTDIRMOD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Definições: Ocorreu um erro durante a interpretação das strings contidas no dado de ajuste SD42984 $SC_CUTDIRMOD. Este dado de ajuste sempre é lido durante uma nova seleção de um corte. O número de erro indica a causa do erro:
1: A string apenas consiste de espaços vazios ou de um sinal
2: Nome de frame desconhecido após $P_
3: Nenhum ponto duplo após o primeiro nome de frame válido
4: Memória insuficiente durante a criação interna de um frame
5: Índice inválido de frame
6: Detectados outros caracteres após a string completa
7: Falta o segundo nome de frame após o ponto duplo
8: Rotação inadmissível de frame (as normais da superfície estão giradas uma contra outra em 90 graus ou mais)
9: Corrente inválida de frame (o primeiro frame deve estar na frente do segundo frame na corrente de frame)
10: Nome inválido de eixo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

11: O eixo não é um eixo rotativo
12: String inválida que não pode ser atribuída em nenhum dos tipos de erro 1 a 11
20: Indicação inválida de ângulo (valor numérico)
30: Ângulo inválido de rotação (nenhum múltiplo inteiro de 90 graus)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Entre com uma string válida no SD42984 $SC_CUTDIRMOD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14197 [Canal %1:] Bloco %2 número D e número H programados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Palavra D e palavra H foram programadas simultaneamente

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14198 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal do setup da ferramenta com offset de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se um offset estiver ativo na direção da ferramenta, a mudança de bloco não é possível se isso for trocar o valor do offset dos eixos do canal (troca de plano, troca do ângulo de corte (ferramenta de torneamento, substituição de eixo geométrico).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Corrigir o programa de peça.
- Reduzir o offset em direção a ferramenta a zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14199 [Canal %1:] Bloco %2 mudança de plano não permitida para ferramenta com componente de

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Caso uma ferramenta tenha um componente de desgaste ou de comprimento, que seja avaliada para um eixo transversal com valor em diâmetro (Bit 0 e/ou Bit 1 ativados no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK) e neste dado de máquina esteja colocado adicionalmente o Bit 2, a ferramenta em questão só pode ser utilizada no plano ativo na seleção da ferramenta. Uma mudança de plano provocará este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Alterar a programa de peça.
Reset o Bit 2 no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14200 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ponto final da especificação do bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 com coordenadas polares, o raio polar indicado sob a instrução RP=... é negativo.
Definição dos termos:
- Indicação do ponto de fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polar, referentes ao ponto de referência selecionado com função G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero no atual WCS, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC - introduções admissíveis para o raio polar são apenas valores absolutos positivos que indicam a distância entre o pólo atual e o ponto de chegada do bloco. (A direção é determinada com o ângulo polar AP=...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14210 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na indicação do fim de um bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores permitidos para o ângulo polar que é programado com a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma correção de 0.001 graus.
Definição de termos:
- Indicação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... no último ponto programado do plano, G111 ... no ponto zero do sistema atual de coordenadas da peça a trabalhar (WCS), G112 ... no último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC - os valores permitidos para o ângulo polar situam-se entre os valores -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14250 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, o raio polar indicado com a instrução RP=... é negativo. Só são admissíveis valores positivos absolutos.
Definição de termos:
- Indicação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças NC - introduções válidas para o raio polar só são valores positivos absolutos que indicam a diferença entre o ponto de referência e o novo pólo. (A direção é determinada pelo ângulo polar AP=...).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14260 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores do ângulo polar que é indicado sob a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.
Definição de termos:
- Indicação do fim de um Bloco com ângulo e raio polares, referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças NC - os valores de introdução permitidos para o ângulo polar encontram-se entre -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14270 [Canal %1:] Bloco %2 pólo programado de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na determinação do pólo foi programado um eixo que não faz parte do plano de trabalho selecionado. A programação nas coordenadas polares refere-se sempre ao plano ativado com G17 a G19. O mesmo se aplica à determinação de um novo pólo com G110, G111 ou G112.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças do NC. Só podem ser programados os dois eixos geométricos que definem o plano atual a trabalhar.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14280 [Canal %1:] Bloco %2 coordenadas polares programadas de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O fim do bloco indicado foi programado no sistema de coordenadas polares (com AP=..., RP=...) como também no sistema de coordenadas cartesiano (endereço de eixos X, Y,...).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC - o movimento do eixo só pode ser indicado em um sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14290 [Canal %1:] Bloco %2 programou-se grau de polinômio maior que 5 para interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na interpolação polinomial, foi programado um grau de polinômio maior que cinco. Só é possível programar, no máximo, polinômios do 5.° grau.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14300 [Canal %1:] Bloco %2 sobreposição do nônio ativada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Avanço da manivela eletrônica ativada incorretamente:
- 1. para eixos de posição.
- Avanço da manivela eletrônica programada para eixos de indexação:
- Posição não programada.
- FA e FDA programado para o mesmo eixo no bloco.
- Para eixos de contorno.:
- Posição não programada
- G60 não ativo
- Primeiro grupo G incorreto (apenas G01 a CIP)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14320 [Canal %3:] Eixo %4: Manivela %1 usada em duplicidade (%2).

Parâmetros: %1 = Nônio número
%2 = Uso
%3 = canal
%4 = Eixo

Definições: Alarme informativo, indicando que o nônio mencionado está sendo utilizado duas vezes:
O segundo parâmetro fornece a explicação:
1: Bloco com correção de nônio axial para este eixo não pode ser executado porque o nônio para este eixo executa um movimento DRF
2: Bloco com correção de velocidade de trajetória não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
3: Bloco com contorno via nônio não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
4: Eixo de PLC com correção de nônio axial não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
5: O eixo é um eixo recíproco com correção de nônio axial; o movimento recíproco não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo.
6: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de nônio axial está ativa para este eixo com nônio.
7: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de velocidade de deslocamento via nônio está ativa e o eixo pertence a este deslocamento.
8: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque um contorno via nônio está ativo e
o eixo pertence a este deslocamento.
9: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque é um eixo de PLC com correção via nônio ativa
10: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque o eixo está ativo como eixo recíproco com correção via nônio.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Utilize o nônio para somente uma finalidade de cada vez.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14400 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida uma mudança da transformação com a correção do raio da ferramenta ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de uma mudança de transformação proceder com G40 à correção do raio da ferramenta no programa de peças do NC (em um bloco com G00 ou G01).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14401 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transformação pretendida não está disponível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informar o pessoal/departamento de service autorizado
Modificar programa de peças; programar transformações definidas apenas.
Checar MD24... $MC_TRAFO_TYPE_... (atribui as transformações para instruções do programa de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14402 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na troca da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida uma troca da transformação em um deslocamento spline em curva. A sequência de blocos spline tem que ser concluída.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14403 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As trajetórias dos eixos de posicionamento não podem ser calculadas previamente de forma segura. Consequentemente não se tem a posição exata no MCS. Desta forma, pode acontecer que seja efetuada uma mudança da transformação no programa principal não prevista pelo pré-processamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Sincronizar o pré-processamento com o programa principal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14404 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inválida na seleção da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Ocorreu um erro na seleção da transformação.
Possíveis causas do erro:
- Um dos eixos comandado pela transformação ficou bloqueado porque:
- está sendo utilizado por um outro canal (-> desbloquear)
- encontra-se no modo fuso (-> desbloquear com SPOS)
- encontra-se no modo POSA (-> desbloquear com WAITP)
- é um eixo Pos concorrente (-> desbloquear com WAITP)
- A parametrização feita via dados de máquina está incorreta
- A parametrização do eixo ou do eixo geométrico na transformação está incorreta,
- Dados de máquina incorretos (-> alterar os dados de máquina, reiniciar)
Atenção: Todos os eixos bloqueados devem ser indicados através do alarme 14092 ou alarme 1011 ao invés do alarme 14404.
Causas de erros dependentes da transformação podem ser em: TRAORI: -
TRANSMIT:
- A posição atual do eixo da máquina é inadequada para a seleção (p.ex. Seleção no pólo) (-> alterar um pouco a posição)
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- Necessidades especiais referentes ao eixo de máquina não foram atendidas (p.ex.. eixo circular não é um eixo modular) (-> alterar os dados de máquina, reinicializar).
TRACYL:
O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
TRAANG:
- O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- O parâmetro está incorreto (p.ex. TRAANG: valor do ângulo desfavorável) (-> Alterar dados de máquina, reiniciar)
Transformação persistente:
- Dados de máquina para transformação persistente estão incorretos. (-> considerar dependências, alterar dados de máquina, reiniciar)
Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
O eixo envolvido na transformação deve ser referenciado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/depamento de service autorizado. Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.
Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
Primeiramente referencie o eixo antes de selecionar a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14410 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da parametrização de eixos geométricos para eixos de canal na definição da curva spline.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14411 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com correção do raio da ferramenta ativa .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14412 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a transformação ativada .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14413 [Canal %1:] Bloco %2 correção fina de ferramenta: comutação eixo geométrico/eixo de canal não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a correção fina de ferramenta ativada .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14414 [Canal %1:] Bloco %2 Função GEOAX: chamada incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros durante a chamada do GEOAX(...) estão incorretos. As possíveis causas são:
- O número de parâmetros é ímpar.
- Foram especificados mais do que 6 parâmetros.
- Foi programado um número de eixo geométrico que é menor que 0 ou maior que 3.
- Um número de eixo geométrico foi programado em duplicidade.
- Um identificador de eixo foi programado em duplicidade.
- Foi feita uma tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que tem o mesmo nome como um eixo de canal.
- Foi feita a tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que não possui nenhuma funcionalidade IPO (veja oMD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8).
- Foi feita uma tentativa de retirada de um eixo geométrico do grupo de eixos geométricos que tem o mesmo nome como um eixo de canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças ou bloco de correção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14415 [Canal %1:] Bloco %2 Controle tangencial: mudança de eixo geométrico ou de canal não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Um alteração de eixos geométricos de canal não é permitida enquanto a função de controle tangencial está ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14420 [Canal %1:] Bloco %2eixo de indexação %3 frame não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: O eixo deve ser posicionado como eixo de indexação, no entanto, um frame está ativo. Isto é proibido através do dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças. Alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14430 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo tangencial %3 pode não estar programado como eixo de posicionamento.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Definições: Um eixo escravo do tipo tangencial não pode ser movimentado como um eixo de posicionamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14432 [Canal %1:] Block %2 Distância de suavização tangencial do eixo %3 é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Definições: Para um eixo tangencial que está acoplado durante a preparação, um arredondamento de comprimento deve ser indicado com TANGON() na ativação do controle tangencial, ou possivelmente ocorrendo discontinuidades do eixo tangencial não poderá ser suavizado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14434 [Canal %1:] Bloco %2 Relação do desnível tangencial do eixo %3 é inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O valor do fator r programado em TLIFT, para o percurso de afastamento relativo, deve estar entre 0 e 1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14500 [Canal %1:] Bloco %2 instrução DEF ou PROC não permitida no programa de peça

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os programas de peças NC com elementos de linguagem de alto nível dividem-se em uma primeira parte de definição seguida de em uma parte de programa. A transição não é marcada de forma específica; os primeiros comandos de programa não pode ser seguidos de instruções de definição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Colocar as instruções de definição e de PROC no início do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14510 [Canal %1:] Bloco %2 falta instrução PROC na chamada da subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a chamada de subrotinas parametrizadas ('call-by-value' ou 'call-by-reference') a subrotina chamada tem que iniciar com uma instrução PROC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir a subrotina de acordo com o tipo utilizado.
1. Formato convencional de subrotina (sem transmissão de parâmetros):
% SPF 123456
:
M17
2. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (sem transmissão de parâmetros):
PROC SUBROTINANAME
:
M17
ENDPROC
3. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-value'):
PROC SUBROTINANAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
4. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-reference'):
PROC SUBROTINANAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14520 [Canal %1:] Bloco %2 instrução PROC não permitida na parte de definição de dados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A instrução PROC só pode aparecer no início de uma subrotina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir adequadamente o programa de peças NC .

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14530 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução EXTERN e PROC não estão em conformidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As subrotinas com transmissão de parâmetros têm que ser conhecidas pelo programa antes de serem chamadas. Se as subrotina estiverem sempre presentes (ciclos fixos), o comando determina as interfaces de chamada durante a inicialização do sistema. Caso contrário deverá ser programada uma instrução EXTERN .
Exemplo:
N123 EXTERN SUBROTINANAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
O tipo da variável deverá neste caso coincidir forçosamente ou ser compatível com o tipo determinado na definição (instrução PROC); o nome pode ser diferente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os tipos de variáveis da instrução EXTERN e PROC quanto à sua compatibilidade e corrigir.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14540 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta com perfil: ângulo de limite mínimo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a zero apenas em um gume envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14541 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a zero apenas em um gume envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14542 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite mínimo não foi programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14543 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo não foi programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14544 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 não se encontra entra os limites de gumes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Definições: Ao definir uma ferramenta com limites, todos os gumes devem ser posicionados com os ângulos entre os limites mínimo e máximo, sempre que girando no sentido anti-horário

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14545 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 envolve completamente gume D%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo
%4 = Número do gume, rótulo

Definições: Na definição de uma ferramenta de contorno, tangentes são colocadas nos cantos circulares adjacentes. Isto não será possível, se um canto estiver completamente cirunscrito por um outro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Altere a definição de ferramenta
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14546 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 define um canto côncavo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo
Definições: O contorno de uma ferramenta de contorno deve ser completamente convexo, isto é, não deverá ter qualquer canto côncavo.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.
Correção: Altere a definição de ferramenta
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14547 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: checksum incorreto ou não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Quando dado de máquina MD20372 $MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM foi parametrizado, nenhuma aresta foi encontrada para o qual o comprimento e o raio da ferramenta sejam iguais a soma negativa das arestas anteriores.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.
Correção: Verifique a definição da ferramenta. Uma aresta deve existir, os componentes de comprimento da ferramenta e o raio que seja igual a soma negativa das arestas anteriores. Isto não levará em consideração os componentes de comprimento de ferramenta da primeira aresta. Na comparação de componentes, a soma relevante do valor básico e do valor de desgaste são comparados entre si, não propriamente os componentes.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14548 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: raio negativo no gume D%3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo
Definições: Não é permitido raio negativo para ferramenta de contorno, isto é a soma dos raios básicos e o valor de desgaste deve ser pelo menos 0.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.
Correção: Verifique a definição da ferramenta. Troque raio do corretor
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14549 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: programação ilegal. Código número: D%3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Programação não permitida foi encontrada para ferramenta de contorno na compensação ativa de ferramenta. A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
1: No grupo G 17, KONT está ativa durante ativação
2: No grupo G 17, KONT está ativa durante desativação
9: No grupo G 40, CUTCONOF não está ativa
10: Reprogramação de G41 / G42 com compensação de raio de corte já ativo não é permitido
20: Círculo com mais que uma rotação não é permitido
21: Elipse (círculo não está no nível de compensação)
23: Envolvente não é permitida
24: Vários polinômios somente no mesmo bloco não é permitido. Estes blocos podem ser criados p. ex. COMPCAD ou G643.
30: Parada do pré-processamento não é permitida.
41: Ponto de partida do primeiro bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas
42: Ponto final do último bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14550 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: troca ilegal de ferramenta de perfil. Código número: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Uma nova ferramenta com desvio de contorno foi ativado para ferramenta de contorno, na compensação de raio aa ferramenta ativa.
A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
Se o código de erro é inteiro, os três valores decimais inferiores especificam o número da aresta na qual o erro foi detectado, enquanto que o dígito de milhar explica sua causa com maiores detalhes.
-1: A ferramenta foi apagada.
-2: O número de elementos de contorno (arestas) definindo a ferramenta, foi alterado.
1000: O centro da aresta foi alterado
2000: O raio da aresta foi alterado.
3000: O ângulo inicial foi alterado.
4000: O ângulo final foi alterado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Altere o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14551 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo do gume D%3 é maior que 359 graus

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Uma única extremidade tem que cobrir um ângulo máx de 359 graus.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Verifique definição da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14600 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento %3 não pode ser criada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: Não foi possível criar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Possíveis causas:
- Memória disponível insuficiente (mínimo ver MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE)
- Não estão disponíveis quaisquer recursos para a comunicação HMI-NCK (ver MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM)
- O arquivo já existe.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Liberar memória, p.ex. apagando programas de peças.
- Corrigir os MDs MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE e/ou MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14601 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento não pôde ser apagada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi possível apagar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Causa possível:
- A comunicação HMI-PLC não foi concluída.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Com POWER ON todos as memórias de carregamento são apagadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14602 [Canal %1:] Bloco %2 Tempo esgotado no recarregamento externo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao recarregar subrotinas externas(EXTCALL ou execução de unidades de leitura externas) não foi possível estabelecer conexão com a HMI durante o tempo de monitoração configurado com MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a conexão com a HMI
- Aumentar o MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14603 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout na execução externa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se um programa foi selecionado para ser executado externamente, então espera-se que após o início do programa de peça a primeira linha de programa de peça possa ser lida do buffer de recarga dentro de 60s.
Se este não for o caso, a execução do programa de peça é cancelado com o alarme 14603 se a conexão com a HMI ou com o dispositivo externo estiver interrompido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com a HMI e repetir a seleção do programa que deverá ser executado externamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
- Confirmar o alarme com a tecla Reset
- Repetir a seleção do programa
- Iniciar o programa de peça

14610 [Canal %1:] Bloco %2 correção de bloco não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi enviado um alarme que poderia ser eliminado, a princípio, através da correção de programa. Sendo que o erro, no entanto, ocorreu em um programa executado externamente, não é possível auxílio através da função correção de bloco/correção de programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
- Cancelar o programa com Reset.
- Corrigir o programa na HMI ou PC.
- Reiniciar o carregamento externo (eventualmente com a procura de bloco do ponto da interrupção)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14615 [Canal %1:] Ocorreu um erro durante o Handling da função -Controle de sintaxe-: Identificação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Código do erro

Definições: Ocorreu um erro durante o Handling da função de controle de sintaxe através dos serviços PI _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO e _N_SEL_BL. A situação do erro é melhor descrita através do parâmetro %3:
Valor
1: Um número de linha inválido foi transmitido com o serviço de PI _N_SEL_BL
2: Um número de linha inválido foi transmitido para o fim da área através do serviço de PI _N_CHKRUN
3: O serviço PI _N_CHKSEL foi ativado, apesar de uma seleção de bloco (serviço PI _N_SEL_BL) estar ativa para o programa selecionado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Valor
1: Atribuir o serviço PI _N_SEL_BL com o número de linha correto
2: Atribuir o serviço PI _N_CHKRUN com o número de linha correto para o fim da área
3: Antes da ativação do serviço PI _N_CHKSEL deve-se providenciar para que o canal esteja em estado de Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14650 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução SETINT com entrada inválida no acionamento da ASUP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Subrotinas assíncronas (ASUPs) são subrotinas que são executadas em função de uma entrada de hardware (rotina de interrupção, iniciada através de uma entrada rápida do NCK).
O número da entrada NCK deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 1 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NCK passar de 5 para 1, a subrotina AB-HEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NCK deve ser 1 ou 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não programar entrada rápida NCK na instrução SETINT inferior a 1 ou superior a 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14660 [Canal %1:] Bloco %2 instrução SETINT com nível de prioridade inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número da entrada NCK deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 0 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NCK passar de 5 para 1, a subrotina ABHEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NCK deve ser 1 ou 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não programar a prioridade da entrada NCK com um valor inferior a 1 ou superior a 128.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14700 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout no comando ao interpretador

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Excedido o tempo de processamento para os comandos internos tais como SELECIONAR (seleção do programa de peças), RESET (reset do canal), REORG (reconfiguração da memória volátil) e NEWCONFIG (alteração nos dados de máquina específicos de configuração = reinicialização).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Se o erro de tempo de processamento ocorreu por causa de uma carga de sistema elevada e momentânea (p. ex. na área HMI ou em aplicações OEM), é possível um processo sem erros com a repetição do programa/operação.
Caso contrário, com uma descrição exata da situação de erro pedimos para que entre em contato com o suporte de sistemas
da A&D MC,contacte a SIEMENS AG, Suporte de sistemas para produtos da A&D MC, Hotline (Tel.: veja o alarme 1000)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14701 [Canal %1:] Bloco %2 número de blocos NC disponíveis reduzido em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de blocos não disponíveis

Definições: Após um reset verificou-se que o número dos blocos foi reduzido em comparação ao último reset. Isto foi causado por um erro de sistema. O processamento do programa de peças pode continuar após o reconhecimento do alarme. Se o número dos blocos indisponíveis for inferior ao MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, o alarme POWERON 14700 será enviado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder como em erro no sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14710 [Canal %1:] Bloco %2 erro na sequência de inicialização durante o processamento da função %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da função causadora do erro.

Definições: Após a inicialização do comando, RESET e START de programa., são gerados (ou não) blocos de inicialização nos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20112 $MC_START_MODE_MASK.
Neste caso poderão ocorrer erros devido a um ajuste incorreto dos dados de máquina. Os erros são emitidos com as mesmas mensagens de erro que também são dadas quando a função é programada incorretamente no programa de peça.
Também é gerado este alarme para facilitar o entendimento de que um erro está relacionado à freqüência de inicialização.
O parâmetro %3 indica qual função que deve ativar o alarme:
Inicialização de comando e RESET de programa:
Valor:
0: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal
1: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta
2: Erro na seleção da transformação
3: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero
Durante a inicialização são carregados adicionalmente definições de macro e interfaces de ciclo. Se ocorrer um erro, então este será mencionado com o valor= 4 ou o valor= 5.
6: Erro na criação de áreas de proteção 2 1/2-D durante a inicialização.
START do programa:
Valor
100: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal
101: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta
102: Erro na seleção da transformação
103: Erro na seleção do fuso sincronizado
104: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero
Principalmente quando o gerenciamento de ferramentas está ativo pode ocorrer que uma ferramenta bloqueada esteja no fuso no porta-ferramenta, mas que mesmo assim deve ser ativada.
Estas ferramentas sem função são ativadas com RESET. Com START e através do dado de máquina MD22562$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE pode-se configurar se um alarme deve ser gerado ou se uma estratégia de desvio automática deve ser selecionada.
Se o parâmetro 3 compreender valores de 200 a 203, isto significa que, em determinados comandos (partida de ASUP, seleção de sobregravações, função Teach) não existem blocos NC suficientes para o pré-processamento de blocos do NC.
Solução: Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP

Reação: Parada do interpretador
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Se o parâmetro %3= 0 - 3:
Caso o alarme ou mais alarmes aparecerem com RESET:
Verificar o ajuste dos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK,
MD20120 $MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 $MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,
MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME (somente com gerenciamento de ferramentas ativo),
MD20130 $MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20132 $MC_SUMCORR_RESET_VALUE,
MD20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE,
MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES, MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES,
MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE,
MD21330 $MC_COUPLE_RESET_MODE_1,
MD24002 $MC_CHBFRAME_RESET_MASK.

Se o parâmetro %3= 100 - 104:
Verificar o ajuste do dado de máquina MD20112 $MC_START_MODE_MASK e dos dados denominados '..._RESET_...' em RESET. Com o gerenciamento de ferramentas ativo, eventualmente descarregar a ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionada no alarme e resetar o estado 'bloqueada'.
Se o parâmetro %3= 4 ou 5:
Verificar as definições de macro em _N_DEF_DIR.
Verificar os diretórios de ciclo _N_CST_DIR e _N_CUS_DIR.
Se o parâmetro %3= 6:
Foi emitido adicionalmente um alarme 18002 ou 18003. Este alarme contém o número da área de proteção definido incorretamente e uma identificação que está incorreta na definição da área de proteção. Devem ser corrigidas de acordo as variáveis de sistema.
Se o parâmetro %3= 200 a 203:
Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14711 [Canal %1:] Seleção de transformação não permitida porque o eixo %2 não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Baseado na configuração do dado de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE, a transformação deve ser selecionada executando um reset ou inicializando o sistema. Entretanto, isto não é possível porque o eixo %2 requisitado para isto não está disponível. Razões possíveis: O eixo foi ocupado por outro canal ou pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Utilize o comando GET para alocar o eixo %2 no canal no qual a transformação deva ser selecionada.
- Selecione a transformação por meio de comando no programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14720 [Canal %1:] Bloco %2 eixos ausentes na transformação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No canal não se encontram todos os eixos/fusos, que foram definidos pelos dados de máquina para a retificação centerless.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o departamento de assistência técnica autorizada.
1. Corrigir o programa de peças.
2. Alterar dados de máquina:
24110 TRAFO_AXES_IN_n
21522 TRACLG_GRINDSPI_NR
21524 TRACLG_CTRLSPI_NR.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14730 [Canal %1:] Bloco %2 conflito na ativação da transformação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - A transformação Centerless não pode ser ativada quando:
- G96 está ativo e o rebolo de arraste é simultaneamente fuso mestre.
- O rebolo de arraste está em um grupamento dependente.
- Os eixos da transformação centerless se sobrepoem a uma transformação ativada e uma ferramenta está ativa.
- Para o rebolo de corte ou para o rebolo de arraste se encontram ativadas ferramentas que não são ferramentas centerless (T1, T2) .
- Está ativada a velocidade periférica constante para o rebolo de arraste .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir programa de peças.
- Verificar os dados da ferramenta.
- Verificar os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14740 [Canal %1:] Bloco %2 não existem dados de ferramenta para a retificação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para a retificação "centerless" têm que existir dados de ferramenta em T1, D1 (rebolo de corte) e/ou T2,D1 (rebolo de arraste). Aqui foi detectado um erro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o programa de peças.
- Verificar os dados da ferramenta.
- Verificar os dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14745 [Canal %1:] Bloco %2 retificação centerless não está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tentou-se desativar a retificação centerless, apesar desta não estar ativada .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14750 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções auxiliares programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um único bloco NC foram programadas mais de 10 funções auxiliares.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar se todas as funções auxiliares são necessárias para o bloco. Funções modais não necessitam serem repetidas. Criar um bloco separado para as funções auxiliares ou dividir as funções auxiliares em vários blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14751 [Canal %1:] Bloco %2 recursos para ações síncronas de movimento não são suficientes (código: %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador

Definições: Para o processamento de ações síncronas de movimento serão solicitados recursos que são configurados através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS e MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS. Se estes recursos forem insuficientes para o processamento do programa de peça, então isso será sinalizado com este alarme. Para isso o parâmetro %3 indica quais recursos falharam:
Identificação <= 2: aumentar MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE ou MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
Identificação > 2: aumentar MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou aumentar os recursos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14752 [Canal %1:] Bloco %2 Conflito - DELDTG | STOPREOF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um bloco com ações síncronas de movimento, que se referem a um bloco de movimento, foram programados DELDTG (cancelamento de caminho restante) e STOPREOF (parada do pré-processamento).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: As funções DELDTG e STOPREOF excluem-se mutuamente em um bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14753 [Canal %1:] Bloco %2 ações síncronas de movimento com tipo de interpolação inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de interpolação ativa (p.ex. interpolação de 5 eixos) não é permitido para a ação síncrona de movimento e para a função 'vários avanços'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14754 [Canal %1:] Bloco %2 ações síncronas de movimento e tipo de avanço incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O tipo de avanço ativo não é permitido para a sincronização de movimentos e para a função 'vários avanços'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14755 [Canal %1:] Bloco %2 Ações síncronas de movimento sem movimento de posicionamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ação síncrona de movimento programada e a função 'vários avanços', necessitam de um movimento de posicionamento, ou o valor de posicionamento é 0.
A partir de P3.2 o alarme já não é mais utilizado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14756 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento e valor incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor da ação síncrona e/ou da função 'vários avanços' não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Verifique se existe um valor negativo presente na ação síncrona.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14757 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A combinação programada entre ação e tipo de sincronização de movimentos não é permitida:
- RET somente é permitido no ciclo de tecnologia
- Não é permitida a função "vários avanços" no ciclo de tecnologia
- A saída de função H e M não é permitida com WHENEVER, FROM e DO
- Não são permitidos MEASA / MEAWA / MEAC com WHENEVER, FROM e DO
- O DELDTG e STOPREOF com WHEN e EVERY somente é permitido em açoes síncronas .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14758 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: As variáveis de sincronização $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER e $AA_CURR só estão disponíveis no acionamento SIMODRIVE611D, e são ativadas pelo dado de máquina MD36730 MDC $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. Variável de sistema $VA_IS: a posição real segura só está disponível se estiver colocado o dado de máquina MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE e se a opção $ON_NUM_SAFE_AXES for de tamanho suficiente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças ou dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14759 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando há vários avanços, para um tempo de centelhamento (spark-out) ou para um retorno rápido de avanço, tem que ser programado no mínimo um eixo geométrico. Se, adicionalmente, existirem eixos sincronizados no bloco, no caso de vários avanços, a velocidade para os eixos sincronizados é implicitamente adaptada. Para os eixos sincronizados não se processa um retorno rápido. No entanto, passado o curso do retorno ou o tempo de centelhamento, será também processada a função cancelar caminho restante para os eixos sincronizados no bloco.
A partir de P3.2 o alarme já não é utilizado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o eixo como eixo de posicionamento com avanço axial, retorno rápido ou tempo de centelhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14760 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar de um mesmo grupo programada várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se necessário, as funções M e H podem ser divididas em grupos através de dados de máquina. Desta forma, as funções auxiliares são agrupadas de modo a que várias funções individuais de um grupo se excluam mutuamente. Dentro de um mesmo grupo só é permitida e justificável apenas uma função auxiliar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar apenas uma função auxiliar de cada grupo no mesmo bloco. (Para o agrupamento consultar as instruções de programação do fabricante da máquina).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14761 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: função DELDTG não é permitida com correção de raio de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O cancelamento rápido do caminho restante de ações síncronas mediante DELDTG não é permitido com correção do raio de ferramenta ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Desativar a correção do raio de ferramenta antes do cancelamento rápido do caminho restante e, a seguir, selecionar novamente
ou
a partir da versão de software Sw 5 ou superior: ' cancelamento do caminho restante sem preparação': programar DELD

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14762 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis PLC programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número das variáveis PLC programadas para funções auxiliares excedeu o número máx. permitido. O número é especificado pelo dado de máquina MD 28150 $MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14763 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis Link programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número das variáveis NCU-link programadas excedeu o número máx. permitido. O número é especificado pelo dado de máquina MD28160 $MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14764 NCU-Link não é capaz de transmitir imediatamente todas as variáveis Link

Definições: Alarme informativo para o autor do programa de peças.
A atribuição de um valor a uma variável Link (p.ex.: $a_dld[16]=19) é feita no programa principal e comunicada, via NCU-Link, a todas as NCUs na conexão de Link. A largura de banda desta conexão limita o número de valores, as quais podem ser transmitidos dentro de um ciclo de interpolação. Todas as atribuições de valores são reunidas no próximo bloco do programa principal e, na execução do mesmo, imediatamente realizadas. Um bloco de programa principal e aquele, no qual se pararia no modo bloco a bloco SLB1.
Exemplos:
Blocos com movimento de posicionamento verdadeiro (G0 X100), stopre, G4, WAITM, WAITE,...
O alarme surgirá se foram colocadas, em um ciclo de interpolação, mais variáveis Link, do que possam ser transferidas. As variáveis Link serão transmitidas somente em um dos próximos ciclos de interpolação. A atribuição não é perdida!

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Insira blocos de programa entre as atribuições, caso a execução do programa permita. Ver também $A_LINK_TRANS_RATE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14765 NCU-Link não é capaz de transmitir todas as variáveis Link

Definições: A atribuição de um valor a uma variável Link (p.ex.: $a_dld[16]=19) é feita no programa principal e comunicada, via NCU-Link, a todas as NCUs na conexão de Link. A largura de banda desta conexão limita o número de valores, as quais podem ser transmitidos dentro de um ciclo de interpolação. As operações de atribuição não transmitidas são armazenadas temporariamente. Esta memória temporária está cheia!Todas as atribuições de valores são combinadas no próximo bloco do programa principal e, na execução do mesmo, imediatamente realizadas.
Um bloco de programa principal e aquele, no qual se pararia no modo bloco a bloco SLB1.
Exemplos:
Blocos com movimento de posicionamento verdadeiro (G0 X100), Stopre, G4, WAITM, WAITE,...
Operações de escaneamento de variáveis Link não são afetadas (p.ex.: R100= $a_dld[16])

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Insira blocos de programa, que necessitem de um número grande de ciclos de interpolação para a execução (p.ex. G4 F10) entre as atribuições. Um bloco com parada de pré-processamento adicional não vai melhorar a situação! Veja também $A_LINK_TRANS_RATE, para uma variável que poderá ser testada antes de uma atribuição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14766 NCU-Link muito carregado, ameaça memória insuficiente

Definições: Alarme informativo para o autor do programa de peças.
A capacidade de transmissão NCU-Links não é suficiente para transmitir todos os dados. A estes dados não cíclicos pertencem atribuições de variáveis link, escrita de dados de máquina, valores de Container-Switch e escrita de dados do usuário.
Estes tipos dados são armazenados e não são perdidos. Esta memória está 70% ocupada.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: O tempo dos dados cíclicos não deve ser distorcido no programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14767 Equalização de dados de máquina via NCU-Link não foi efetuada completamente

Definições: Foi utilizado um opcional não habilitado.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar simultaneamente, menos dados de ajuste ou dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

14768 Função auxiliar axial para o link da NCU não pode ser emitida

Definições: Alarme de aviso para o programador.
Uma função axial auxiliar transmitida via NCU-Link não pode ser executada, pois o buffer de transmissão
com o PLC está 100% cheio.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: No programa de peça, dados cíclicos, neste caso a emissão de funções auxiliares para eixos Link na NCU com interpolação,
deve ser separado em relação ao tempo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14769 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 Funções auxiliares implícitas %4 Buffer cheio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número de funções auxiliares

Definições: No máximo 5 funções "M" auxiliares podem ser inseridas em um bloco de NC. O limite superior é o total programado e implicitamente gera funções M auxiliares. Funções auxiliares implícitas M19 e M70 são geradas, caso o bit 19 de MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK for alterado para 1 para M19 e/ou o bit20 para M70. M19 é gerado com SPOS e SPOSA dependendo da configuração. O mesmo se aplica para M70 e a transição para operação de eixos. A extensão do endereço corresponde ao número do fuso como a saída do PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Distribua para vários blocos as funções M auxiliares e funções de fuso que são geradas implicitamente, M19 e M70
- Desative qualquer função auxiliar implícita que não são requeridas em MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK, bit 19 e/ou bit 20.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14770 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar programada errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A quantidade permitida de funções auxiliares programadas por bloco NC foi excedida ou foi programada mais do que uma função auxiliar do mesmo grupo (função M ou função S).
Nas funções auxiliares definidas pelo usuário a quantidade máxima de funções auxiliares por grupo é determinada nos ajustes de sistema da NCK através do dado de máquina MD11100 $MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN para todas as funções auxiliares (valor nominal: 1).
Para cada função auxiliar definida pelo usuário que deve ser classificada à um grupo, a classificação é feita através de 4 dados de máquina específicos de canal.
Retorno do Asup com M02/M17/M30, onde o código M não está sozinho no bloco. Isto não é permitido quando um bloco foi cancelado através do Asup com WAITE, WAITM ou WAITMC. Correção Programar M02/M17/M30 sozinhos num bloco ou substituir por RET.
22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Tipo de função auxiliar, p. ex. M
22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: grupo desejado
22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: event. extensão necessária
22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: valor da função

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças com o máx. 16 funções auxiliares, máx. 5 funções M por bloco NC, máx. 1 função auxiliar por grupo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14780 [Canal %1:] Bloco %2 foi utilizada opção não liberada (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Definições: No bloco é utilizada uma opção não habilitada
Descrição breve da identificação
1 Opção LaserCtrl
2 Opção ClearCtrl
3 Opção FeedAdapt
4 Opção AaTOff
5 Opção Tang
6 Opção LeadCtab
7 Opção ELG
8 Opção Trafo5

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

9 Opção Traoem
10 Opção Transmit
11 Opção Tracon
12 Opção Tracyl
13 Opção Traang
14 Opção Oscill
15 Opção SynSpi
16 Opção Repos
17 Opção Spline
18 Opção Involute
19 Opção Poly
20 Opção Compress
23 Opção Masl
24 Opção ExtLang ou ExtLanguage não ativado
25 Opção TechCycle
26 Opção Liftfast
27 Opção ProgAccel
33 Opção AllAsupSynact
34 Opção CmdAxSpind
35 Opção Mea2
36 Opção ProgAnaOut
37 Opção OptAaTOff
41 Opção MachineMaintenace
42 Opção PathFeedSAInput
45 Opção ElecTransfer
46 Opção Cut3D
47 Opção CDA
48 Reservado: Opção para acoplamento genérico
49 Opção Ciclos de medição
50 Opção ForceControl

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças, ou liberar o opcional.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14782 [Canal %1:] Bloco %2 função não ativa utilizada (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Definições: Uma função não ativa está sendo utilizada no bloco
Descrição breve da identificação
1 Transformação
2 Número H da ferramenta

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programa de usinagem
- Ativar a função

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14783 [Canal %1:] Bloco %2 Grupo de limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco é feita uma tentativa de ativar um grupo do limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Mas este
grupo não foi preparado. (veja o dado de máquina MD28600 $MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
O programa NC é parado. Existe a possibilidade de alterar o código G do grupo WALCS01 - WALCS10.

Correção: - Alterar o programa de peça.
- Ativar mais limites da área de trabalho específicos do sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14790 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 atualmente controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: No bloco NC foi programado um eixo que está em deslocamento comandado pelo PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar programa de peças, não utilizando este eixo.
- Parar o movimento do eixo comandado pelo PLC e alterar o programa de peças (inserir WAITP).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14800 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada menor ou igual a Zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Zero ou um valor F ou FZ negativo foi programado em conjunto com as funções G93, G94, G95 ou G96. A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/rev, mm/dente, graus/min, graus/rev] para o sistema de medida métrico, e de 0,000 1 a 39 999,999 9 [polegadas/min, polegadas/rev, polegadas/dente] para o sistema de medida em polegadas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a velocidade de avanço (soma geométrica dos componentes de velocidade dos eixos geométricos envolvidos) dentro dos limites acima indicados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14810 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada é negativa para o eixo de posicionamento %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: Para o eixo indicado, que funciona atualmente como eixo de posicionamento, foi programado um valor de avanço negativo (valor FA). A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/r, graus/min, graus/r] para o sistema de medida métrico e de 0,000 1 a 39 999,999 9 [polegadas/min, polegadas/r] para o sistema de medida em polegadas

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a velocidade de posicionamento dentro dos limites acima indicados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14811 [Canal %1:] Bloco %2 valor da aceleração do eixo/fuso %3 está fora da faixa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Definições: Foi utilizado um valor fora da faixa permitida para a aceleração programável. Os valores possíveis vão de 1 a 200 por cento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os valores aos indicados no manual 'Instruções de Programação'. Os valores permitidos vão de 1 ... 200%.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14812 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SOFTA não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Definições: SOFTA é um tipo de controle de movimento para o eixo. No entanto, tal não é possível porque através de dados de máquina foi selecionada para este eixo uma curva característica de aceleração dobrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14815 [Canal %1:] Bloco %2 programada alteração negativa do passo de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programou-se uma alteração negativa de passo de rosca.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a atribuição de valores. O valor F programado deverá ser superior a zero. Zero é permitido, mas não produz efeito.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14820 [Canal %1:] Bloco %2 foi programado valor negativo para rotação máxima do fuso com velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para a função 'velocidade de corte constante G96' pode ser programado um número máximo de rotações do fuso através da palavra chave LIMS=.... Os valores programáveis situam-se entre 0,1 - 999 999,9 [r/min].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o número máximo de rotações do fuso para a velocidade de corte constante dentro dos limites acima indicados. A palavra chave LIMS tem efeito modal e pode ser inserida antes ou dentro do bloco que contém a seleção da velocidade de corte constante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14821 [Canal %1:] Bloco %2 erro na seleção ou desativação GWPS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Na ativação da programação SUG (velocidade constante na superfície do rebolo) com GWPSON ocorreu um dos seguintes erros:
- Foi feita a tentativa de selecionar a programação SUG para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corte (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corte foi indicado.)
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)
- Foi feita a tentativa de selecionar SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está "ativada".
- a seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- foi especificado um raio de rebolo igual a zero.

Na desseleção da programação SUG com GWPSOFF ocorreu um dos seguintes erros:
- A desseleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)
- foi feita a tentativa de desseleção do SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não foi ativada.
- a desseleção refere-se a um número de fuso inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar os comandos GWPSON ou GWPSOF.
- Verificar os dados de correção da ferramenta:
$TC_DP1 : 400 - 499;
$TC_TGP1: Número do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14822 [Canal %1:] Bloco %2 programação GWPS incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ao selecionar GWPS (velocidade circunferencial constante do rebolo) com GWPSON ou ao programar a GWPS com 'S[Número do fuso] = valor' ocorreu um dos seguintes erros:
Número inválido do fuso.
Número de parâmetro inválido para o cálculo do raio em $TC_TPG9.
Valores válidos:
3 para $TC_DP3 (comprimento 1)
4 para $TC_DP4 (comprimento 2)
5 para $TC_DP5 (comprimento 3)
6 para $TC_DP6 (raio)
Ângulo inválido em $TC_TPG8.
Valores válidos:-90 <= $TC_TPG8 < +90
Preestabeleceu-se um raio de rebolo igual a zero

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499
- $TC_TPG1: Número do fuso
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado
- $TC_TPG9: Parâmetro de correção para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14823 [Canal %1:] Bloco %2 erro na ativação ou desativação da monitoração da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Na seleção da monitoração de ferramenta com TMON ocorreu um dos seguintes erros:
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499).
- A seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- Foi feita a tentativa de selecionar a monitoração para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corte (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corte foi indicado.)
- Foi feita a tentativa de seleção da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que nenhuma correção do comprimento da ferramenta foi ativada.
- Número de parâmetro inválido para cálculo de raio no $TC_TPG9.
Os valores admitidos são:
3 para $TC_DP3 (comprimento 1)
4 para $TC_DP4 (comprimento 2)
5 para $TC_DP5 (comprimento 3)
6 para $TC_DP6 (raio)
Foi especificado um raio de rebolo igual a zero.
Na desseleção da monitoração de ferramenta com TMOF ocorreu um dos seguintes erros:
- A desseleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499).
- Foi feita a tentativa de desseleção da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está ativa.
- A desseleção refere-se a um número de fuso inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar comando TMON ou TMOF.
Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: Número do fuso.
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado.
- $TC_TPG9: Número de parâmetro para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14824 [Canal %1:] Bloco %2 conflito com GWPS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foram ativadas simultaneamente para um fuso, as funções velocidade circunferencial do rebolo e velocidade de corte constante G96 S... .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14830 [Canal %1:] Bloco %2 foi selecionado tipo incorreto de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco indicado foi programado G97, apesar de anteriormente não ter sido ativado G96 (ou já tiver sido ativado G97).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar G97 do bloco indicado e programar o tipo de avanço correto (G93, G94, G95 ou G96) para a próxima fase de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14840 [Canal %1:] Bloco %2 valor para velocidade de corte constante fora da faixa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A velocidade de corte programada não se encontra dentro da faixa de valores permitidos.
Valores na escala métrica:0,01 bis 9 999,99 [m/min]
Valores na escala polegadas:0,1 bis 99 999,99 [polegadas/min]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar velocidade de corte sob o endereço S tendo em conta os valores permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14850 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do eixo de referência para velocidade de corte constante não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa com a instrução SCC[AX] de mudar o eixo de referência para a velocidade de corte constante.
Isto não é permitido se o eixo indicado não for um eixo geométrico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do SCC[AX] foi indicado um eixo geométrico conhecido no canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14860 [Canal %1] Bloco %2 Seleção da velocidade de corte da ferramenta não permitida. Causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa do erro

Definições: Seleção da velocidade de corte SVC não é permitida no estado atual
Causas do problema: a seguinte função está ativa.
1: Velocidade de corte constante ativa G96, G961 ou G962
2: SPOS/SPOSA/M19 ativo (modo de posicionamento do fuso)
3: M70/modo de eixo ativo
4: SUG ativo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o modo de controle de velocidade para o spindle para programar SVC, por exemplo M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14861 [Canal %1] Bloco %2 SVC programado, mas sem offset de ferramenta ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Velocidade de corte SVC programada no bloco, mas sem offset ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Selecionar a ferramenta apropriada para instruções de SVC.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14862 [Canal %1] Bloco %2 SVC foi programado, mas o offset de raio da ferramenta é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Uma velocidade de corte SVC foi programada no bloco, mas o offset de raio para ferramenta ativa é zero.
O raio de offset da ferramenta ativa consiste nos parâmetros de offset $TC_DP6, $TC_DP12, $TC_SCPx6 e $TC_ECPx6.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Selecionar o corretor de ferramenta apropriado com raio de ferramenta positivo para instruções SVC.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14863 [Canal %1] Bloco %2 O valor SVC programado é zero ou negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O valor programado para a velocidade de corte SVC é zero ou negativa.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Programar um valor SVC maior que zero.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14900 [Canal %1:] Bloco %2 ponto central e ponto final programados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, foram inseridos o ponto central do círculo e adicionalmente o ponto final. Deste modo, existem demasiados valores programados para o círculo. É somente permitido um dos dois pontos
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Selecionar a variante de programação da qual podem ser obtidos seguramente os valores do desenho da ferramenta (evita erros de cálculo).
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14910 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de abertura do círculo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, o ângulo programado é negativo ou maior que 360 graus.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Programar o ângulo de abertura dentro dos valores permitidos 0.0001 - 359.9999 [graus].
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

14920 [Canal %1:] Bloco %2 ponto intermediário do círculo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na programação de um círculo através de um ponto intermediário (CIP) os 3 pontos (ponto inicial, final e intermediário) encontram-se em linha reta e o 'ponto intermediário' (programado pelos parâmetros de interpolação I, J, K) não se encontra entre o ponto inicial e o ponto final.
Se o círculo for um componente de uma espiral (Helix), a indicação do número de rotações (palavra chave TURN=...) determina o resto do bloco:
- TURN>0: Mensagem de alarme, raio do círculo é infinito.
- TURN=0 e indicação CIP entre o ponto inicial e o ponto final. É gerada uma linha reta do ponto inicial ao ponto final (sem Mensagem de alarme).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Determinar a posição do ponto intermediário com os parâmetros I, J e K, de forma que este se situe realmente entre o ponto inicial e o final do círculo, ou prescindir deste tipo de programação de círculos e programar o círculo através do raio, dos ângulos de abertura ou dos parâmetros do ponto central.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15000 [Canal %1:] Bloco%2 instrução de sincronismo de canal usando marca não permitida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma instrução WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM foi programada com um número de marcadores menor que 1 ou maior que o número máximo de marcadores.
Exceção: CLEARM(0) é permitido e apaga todos os marcadores no canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15010 [Canal %1:] Bloco %2 instrução de coordenação de programa com número de canal inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma instrução WAITM, WAITMC, INIT ou START com um número de canal inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15020 Canal %1 bloco %2 instrução CHANDATA não pode ser executadal. Canal %3 não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (parâmetro CHANDATA)

Definições: Através de uma instrução CHANDATA é selecionada a introdução de dados para um canal que não está ativado. Por motivos de estrutura, a introdução de dados para múltiplos canais deverá ser feita 2 vezes.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor informar pessoal/assistência técnica autorizado.
- Ativar o respectivo canal através de dado de máquina ou dado opcional ou
- Cancelar a instrução CHANDATA e todas as atribuições seguintes aos dados de canal. Essa mensagem de erro ocorre regularmente na primeira leitura em INITIAL Init com o qual pretende-se instalar um sistema multicanal. Neste caso:
É preciso executar um NCK Restart para ativar os dados globais de máquina já inseridos para a instalação dos outros canais.
Repetir a entrada do bloco INITIAL Init

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15021 [Canal %1:] Bloco %2 instrução CHANDATA com número de canal inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Através de uma informação CHANDATA é selecionada a indicação dos dados para um canal que está ativado atualmente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Instruções de programa CHANDATA em acordo com a atual configuração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15025 CHANDATA(%2): canal não está ativo. Dados de canal serão ignorados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Parâmetro CHANDATA

Definições: Através de uma instrução CHANDATA, um dado foi ativado para um canal não existente.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Este alarme avisa que o arquivo que é carregado na NCK contém dados de um canal inativo. O número do canal inativo é especificado. Conseqüentemente,os dados deste canal não estará disponível na NCK.
O alarme pode ter duas causas:
(1.) o canal deverá ser ativado primeiro por um NCK-RESET/POWER ON, isto é, o arquivo deverá ser carregado novamente. Se o alarme ocorrer novamente então a causa é que: (2.) o canal mencionado realmente não deve ser ativado, mas os arquivos possuem dados importantes.
Verificar, para a (2.) causa, se o sistema não ativou o canal mencionado de forma incorreta.
Se sim, então pode-se continuar com um novo NCK-RESET/POWER ON , isto é, não será necessário carregar o arquivo novamente. Se o canal não foi ativado, verifique se há um canal desativado por descuido e que ainda não tenha sido reativado.
Caso os ajustes para a ativação dos canais estão no próprio arquivo a ser carregado, então deve-se modificar ou o arquivo com os programas correspondentes ou no equipamento em que o arquivo foi gerado, o arquivo deverá ser gerado novamente com a quantidade de canais correta.
Alarmes relacionados: 15020, 15021.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15030 [Canal %1:] Bloco %2 diferentes sistemas de medidas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As instruções INCH e METRIC descrevem o sistema de medidas no qual o bloco de dados foi lido pelo controle. Para evitar uma interpretação incorreta de dados pretendidos para um sistema de medidas particular, um bloco de dados somente será aceito se a instrução acima coincidir com o sistema de medição ativo no comando.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Alterar o sistema de medidas ou carregar um bloco de dados adequado para o atual sistema de medidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15100 [Canal %1:] Bloco %2 REORG abortado devido a estouro do arquivo de ocorrências (Logfile)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:
1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:
Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento STOPRE.
2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:
MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e
MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15110 [Canal %1:] Bloco %2 REORG neste momento não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.
A Mensagem de alarme significa que o Logfile foi apagado para aumentar a memória para a reorganização do programa. Desta forma, não é possível fazer uma REORG da memória de pré-processamento até o próximo ponto de coincidência.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:
1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:
Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento (STOPRE).
2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:
MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e
MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

15120 Se agora ocorrer um powerfail: os últimos dados alterados serão perdidos; índice/tamanho do buffer= %1

Parâmetros: %1 = Índice/tamanho do buffer

Definições: Alarme de aviso. O alarme não tem efeito negativo sobre o atual processamento.
Um dos buffers de dados interno do sistema - que guarda os últimos dados modificados e armazenados foi excedido (porque momentaneamente a taxa de alteração de dados está muito alta).
O alarme indica que nesta situação uma queda de tensão espontânea (Powerfail)
(queda de rede, desconectar sistema da alimentação de tensão) conduzirá à perda dos dados armazenados imediatamente antes disso (dados de ferramenta, programas de peça, parâmetros R, GUDs,...).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Se o sistema for operado em um ambiente onde o powerfail não pode acontecer, então esta emissão de alarme pode ser evitada através do dado de máquina MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice] = 0.
O parâmetro %1 informa o índice do dado de máquina e o tamanho do buffer ali configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso o alarme apareça apenas esporadicamente, ele pode ser considerado apenas como um aviso. O comportamento de controle regular não será influenciado.
Se não podemos/queremos eliminar a causa, então o alarme também pode ser suprimido com a definição do
MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3=1 ('H8').
Caso o alarme apareça continuamente, entre em contato com a Assistência Técnica autorizada.
Então deve ser aumentado o valor do MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice].

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

15122 PowerOn após Powerfail: %1 dados foram restaurados, destes %2 dados de máquina e %3 erros.

Parâmetros: %1 = Número de dados
%2 = Número de dados de máquina
%3 = Número de erros ocorridos

Definições: Alarme de aviso. O alarme não tem ação negativa, enquanto %3, o número de erros ocorridos for zero.
%1 indica o número de passos de restauração elementares e complexos feitos para restabelecer os dados NCK persistentes em um PowerOn após um desligamento ou numa queda de tensão.
%2 indica o número de dados de máquina restaurados. Caso o valor for maior que zero, pode ser necessária mais uma partida a quente (Reset de NCK) para ativar as modificações de dados de máquina (possivelmente configurados) antes da queda de tensão.
%3 indica o número de erros ocorridos na restauração de dados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Enquanto %3, o número de erros ocorridos, for zero, o alarme somente tem caráter informativo.
Assim que %3, o número de erros ocorridos, for maior que zero, o alarme indica um erro de software.
Não se recomenda continuar o processamento dos dados.
Antes continuar o processamento, carregar um arquivo adequado para evitar outros problemas.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O Arquivo /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF contém informações que devem ser úteis para Siemens no diagnóstico de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15150 [Canal %1:] Bloco %2 carregamento externo de dados foi abortado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A execução externa foi interrompida, pois o buffer de recarga não suporta tantos blocos de função de máquina (blocos de deslocamento, função auxiliar, tempo de espera, etc.). Segundo plano: Com a liberação dos blocos de função de máquina que já foram processados, a memória do buffer de recarga estará livre. Se não for liberado mais nenhum bloco de função de máquina, não será possível recarregar mais nada - temos uma situação dead-lock.
Exemplo: Definição de tabelas de curvas extremamente compridas através de execução externa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir blocos funcionais de máquina no programa de usinagem.
- Aumente o tamanho da memória de recarga (MD 18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).
- Diminua o tamanho da tabela de curvas (Nota: Blocos dentro de CTABDEF/CTABEND não são blocos funcionais de máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

15160 [Canal %1:] Bloco %2 configuração incorreta da memória de pré-processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória de elementos do bloco está vazia.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar a configuração da procura de bloco através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE (se necessário diminuir o buffer de IPO) ou MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP .

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15165 [Canal %1:] Bloco %2 erro na tradução ou interpretação do programa ASUP %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Com partida de ciclo e com partida de ASUP sob condição de reset, os dados relevantes de todas as ASUPs que possam ser ativadas neste momento são processadas.
- PLC ASUPs
- Com MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK configurado para chamada de programa controlada por evento.
- ASUP após procura de bloco (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE bit 1=1)
- ASUP sistema editável ($MN_ASUP_EDITABLE)
Se um erro ocorrer (conversão ou interpretação), alarme 15165 será emitido e na sequência um outro alarme de conversão ou interpretação que descreve em mais detalhes o erro ocorrido. Alarme 15165 causará uma parada do interpretador. Um bloco de compensação não será possível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15166 [Canal %1:] Asup de sistema do usuário _N_ASUP_SPF não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A função 'Asup de sistema definida pelo usuário' foi ativada através do dado de máquina MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE. O programa de usuário correspondente através do caminho de busca previsto
- 1. /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF
não pôde ser encontrado. O processo continuará com o Asup de sistema do usuário.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Carregar o Asup de sistema definido pelo usuário sob /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF ou /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15170 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não pôde ser compilado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: No modo de compilação surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir programa de peças
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15171 [Canal %1:] Bloco %2 compilado %3 mais antigo do que a subrotina correspondente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo compilado
Definições: Na chamada de uma subrotina pré-compilada foi detectado que o compilado é mais antigo que o arquivo SPF correspondente. Foi deletado o compilado, e na inicialização é executada a subrotina ao invés do compilado.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Realizar novamente a pré-compilação
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15172 [Canal %1:] Bloco %2 subprograma %3. Sem interface no tempo de compilação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da subrotina
Definições: Em modo de compilação, nenhuma subrotina chamada estava disponível no momento da pre-compilação.
Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Modifique os programas ou recrie as interfaces de programa e pré-compile-os novamente
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15173 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não era conhecida no momento do pré-processamento.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Variável
Definições: No momento da pré-compilação do programa, a variável %3 não era conhecida no comando.
Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Corrigir o programa de peça ou fazer com que a variável seja conhecida no momento da pré-compilação, p. ex. ativar nova variável GUD antes da pré-compilação. Em seguida, ativar novamente a pré-compilação
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15175 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não foi possível formar interfaces

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String
Definições: No modo de formação de interfaces surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado. Particularmente em caso do carregamento de programas de ciclo novos na NCK podem surgir problemas, se os dados de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM tenham sido configurados com valores muito baixos.
Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Corrigir programa de peças
- Se programas de ciclo tenham sido ou deverão ser carregados novamente na NCK, devem ser aumentados os valores de MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM. Ver também a descrição relativa ao alarme 6010

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15176 [Canal %1:] Bloco %2 Programa %3 deve apenas ser executado após Power ON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Na chamada de programas de NC criptografados foi detectado que estes dados não existem ou são obsoletos comparados com a versão atual do programa de NC criptografado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Realizar um NCK reset (reinicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15177 [Canal %1:] Bloco %2 Erro no pré-processamento do programa %3, código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Código de erro

Definições: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Os seguintes problemas ocorreram:
Código de erro 1: Erro na leitura do programa %4
Código de erro 2: Não há DRAM suficiente para armazenar os dados pré-processados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro 1: Criptografar e carregar o programa %4 novamente. Então realizar um NCK reset (restart).
Código de erro 2: Incrementar o sistema SL 710-740, 802D, 828D: $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Incrementar o sistema SL 840 DI: $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Realizar um NCK reset (reinicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15180 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na execução do programa %3 como arquivo INI/DEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Ocorreu um erro no processamento de um programa de inicialização (arquivo INI) ou um arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
A mensagem de erro indicada a seguir relaciona-se ao arquivo aqui mencionado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de inicialização (arquivo INI) ou o arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
Quando relacionado com o alarme 12380 ou 12460, modificar também a configuração da memória.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15185 [Canal %1:] %2 erro no arquivo INI

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Definições: No processamento do programa de inicialização _N_INITIAL_INI foram detectados erros.
Este alarme também aparece quando em relação ao processamento do _N_INITIAL_INI foram detectados erros nos arquivos de definição GUD ou, durante a inicialização, foram detectados erros nos arquivos de definição de macro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Corrigir o arquivo INI ou DEF ou corrigir os dados da máquina e criar um novo arquivo INI (com 'upload').

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15186 [Canal %1:] %2 erros em GUD, macro ou arquivo INI

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Definições: %2 erros foram inseridos durante o processamento de um arquivo de definição de uma GUD/macro (arquivos DEF) ou arquivos de inicialização (INI)
O Alarme 15180 contém a informação sobre o arquivo correspondente.
Outros erros como o 12080 "erro de sintaxe" podem ocorrer.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modifique o arquivo DEF ou INI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15187 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo PROGEVENT %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo do PROGEVENT

Definições: Ocorreu um erro no processamento de um PROGEVENT.
Com o alarme 15187 é indicado o nome do programa que foi iniciado como PROGEVENT.
O alarme 15187 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15187 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
no PROGEVENT

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o arquivo PROGEVENT (subrotina)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15188 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo Asup %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo da Asup

Definições: Ocorreu um erro no processamento de uma Asup.
Com o alarme 15188 é indicado o nome do programa que foi iniciado como Asup.
O alarme 15188 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15188 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
na Asup

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa Asup (subrotina)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15190 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória livre suficiente para chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma parada completa no interpretador: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória para elementos do bloco está vazia e não existe a possibilidade de, através do tratamento da fila do pré-processamento e do programa principal, obter novos elementos do bloco, porque esta fila também está vazia.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar os dados de máquina MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programar a parada do pré-processamento STOPRE antes de entrar na subrotina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15300 [Canal %1:] Bloco %2 número de passadas inválido na procura de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a função 'procura de bloco com cálculo' foi introduzido um número de passagens negativo na coluna P (número de ciclos). Os valores permitidos vão de P 1 - P 9 999.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Introduzir apenas valores permitidos positivos na coluna P.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15310 [Canal %1:] Bloco %2 Arquivo de busca não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a procura de blocos foi indicado um alvo de busca com um programa que não está carregado na memória.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o alvo de busca e/ou voltar a carregar o arquivo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15320 [Canal %1:] Bloco %2 comando de procura de bloco inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O comando de procura de bloco (tipo do alvo de busca) é menor que 1 ou maior que 5. Este comando é introduzido na coluna Typ (tipo) da janela de busca. São permitidos os seguintes comandos de busca:
TypSignificado
1 busca por número do bloco
2 busca por Label
3 busca por String
4 busca pelo nome do programa
5 busca pelo número de linhas de um arquivo

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar o comando de busca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

15330 [Canal %1:] Bloco %2 número do bloco inválido como alvo da procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro de Sintaxe ! Positivos inteiros são permitidos como número de bloco. Números de blocos devem ser precedidos por "."e subblocos por "N".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a introdução com número do bloco corrigido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15340 [Canal %1:] Bloco %2 label inválido como alvo de busca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: DescriçãoErro de sintaxe! Um label deverá ser composto por no min. 2 e no máximo 32 caracteres. Os primeiros 2 caracteres têm que ser letras ou traços de sublinhado. Os Labels deverão terminar com dois pontos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a introdução com o label corrigido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15350 [Canal %1:] Bloco %2 objeto da procura de bloco não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O programa indicado foi examinado até ao fim sem que tenha sido encontrado o objeto da procura de bloco selecionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o programa de peças, alterar o objeto da procura de bloco (erro ortográfico no programa de peças) e reiniciar a procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15360 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco inválido (erro de sintaxe)

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O objeto de busca indicado (Número de bloco, label ou String) não é permitido na procura de bloco do bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o objeto da procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15370 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Na procura de bloco foi indicado um objeto inválido (p. ex. Número de bloco negativo).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique o número de bloco indicado, Label ou a sequência de caracteres. Repetir a introdução com o objeto de busca correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15380 [Canal %1:] Bloco %2 programação incremental inválida no eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A primeira programação de um eixo conforme 'Busca no ponto final do bloco' é realizada de forma incremental. Isto não é permitido nas seguintes situações:
- Foi realizada uma mudança de transformação após o destino de busca
- Um Frame com componente de rotação está ativo. O eixo programado está envolvido na rotação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Escolher o destino da busca em que eixos deverão ser programados absolutos.
- Desativar a adição da posição de busca acumulada com SD42444 $SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
- Utilizar a busca com o cálculo 'no contorno'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15390 [Canal %1:] Bloco %2 %3 não executado na busca de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Definições: Na busca de blocos não são executados nem coletados os comandos para ativar, apagar, definir a transmissão eletrônica, e sim saltados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar pelo ASUP o estado da transmissão desejado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15395 [Canal %1:] Comando mestre-escravo não executável durante procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O acoplamento mestre-escravo está para ser fechado no programa de peças, via a instrução MASLON. A correção de posição $P_SEARCH_MASLD, entretanto não pode ser corretamente calculada durante a procura de bloco porque os eixos a serem acoplados se encontram em diferentes canais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Certifique-se que todos os eixos se encontrem no mesmo canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15400 [Canal %1:] Bloco%2 bloco Initial-Init selecionado não existe.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionado pelo operador um bloco INI para leitura, escrita ou execução, que:
não está disponível na área de memória da NCK ou
não possui o nível de proteção necessário que é indispensável para a execução da função.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verifique se bloco INI selecionado está contido nos arquivos de sistema da NCK. O presente nível de proteção deve ser selecionado no mínimo igual (ou superior) que o nível de proteção que foi estabelecido na criação do arquivo para as funções de leitura, escrita ou processamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15410 [Canal %1:] Bloco %2 arquivo de inicialização com função M inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Em um bloco Init somente é permitida a função M de fim de programa M02, M17 ou M30.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar do bloco Init todas as funções M exceto as indicadoras de fim de programa.
Um bloco Init só pode conter parametrizações de valores (e definições globais de dados, se não forem posteriormente definidas em um programa executável), mas não movimentos ou ações síncronas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15420 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida no modo atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é dado na seguinte situação:
Na execução de um arquivo INI ou arquivo de definição (macro ou GUD) o interpretador foi ativado em uma instrução não permitida (p. e.x comando de deslocamento).
Em um arquivo GUD a proteção de acesso de um dado de máquina deve ser alterada com REDEF, mesmo
que um arquivo ACCESS (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF) estiver disponível.
Direitos de acesso aos dados de máquina somente podem ser alterados com REDEF através de um dos arquivos ACCESS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrigir o arquivo INI, GUD ou macro;
- Corrigir o programa de peça;

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15450 [Canal %1:] Bloco %2 programa compilado não pode ser gravado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No modo de compilação, um programa compilado não pode ser gravado. Por um dos seguintes motivos:
- Falta de capacidade de memória
- Linha de códigos intermediária (compilação) muito grande

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Crie Espaço na área de memória ou modifique o programa da peça (com menos complexidade).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15460 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe com a função modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os endereços programados no bloco não são compatíveis com a função G modal e que define a sintaxe.
Exemplo:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o bloco indicado; coordenar as funções G e os endereços no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

15500 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de cisalhamento inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A função CSHEAR foi selecionada com um ângulo de cisalhamento inválido (impossível), p.ex., quando a soma dos ângulos entre os vetores axiais ultrapassa 360 graus.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o ângulo de cisalhamento com base nas condições geométricas do sistema de máquinas / peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15700 [Canal %1:] Bloco %2 número ilegal de alarme de ciclo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do alarme de ciclo

Definições: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 67 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N.°. 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N.°. 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15800 [Canal %1:] Bloco %2 Condições iniciais incorretas para CONTPRON/CONTDCON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: As condições de partida no CONTPRON/CONDCON estão incorretas:
- G40 inativo
- SPLINE ou POLY ativo
- Programado tipo de usinagem desconhecido
- Sentido de usinagem transferido não foi definido
- Definição de LUD's em nível incorreto de subrotina
- Coordenadas de círculo transferidas

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15810 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão de array incorreta para CONTPRON/CONTDCON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número de colunas da array criada para CONTPRON/CONTDCON não corresponde às orientações de programação atual.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15900 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição com cancelamento do percurso restante
Foi programado um apalpador de medição inválido no programa de peças com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante). São permitidos os números de apalpador de medição
0 ... nenhum apalpador de medição
1 ... apalpador de medição 1
2 ... apalpador de medição 2,
independente se o apalpador de medição está realmente conectado.
Exemplo:
N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Apalpador de medição 2 com cancelamento do percurso restante

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Providenciar a palavra chave MEAS=... com um número de apalpador de medição dentro dos limites acima mencionados. Ela deverá corresponder com a conexão de hardware no apalpador de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15910 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição sem apagar o percurso restante
No programa da peça , um apalpador ilegal foi programado com o comando MEAW (medição sem percurso restante).Os números do apalpador
0 ... sem apalpador
1 ... apalpador 1
2 ... apalpador 2
são permitidos, se o apalpador está atualmente conectado ou não .
Exemplo:
N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Apalpador 2 sem apagar o percurso restante

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Incluir um número de apalpador dentro do limite dado pela palavra chave MEAW=...Isso deve corresponder a conexão do hardware do apalpador .

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15950 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição com cancelamento do percurso restante
No programa de peças não foi programado nenhum eixo com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante) ou programado um percurso a partir do zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

15960 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Medição sem apagar o percurso restante
No programa de peças não foi programado eixo ou deslocamento de zero com o comando MEAW (medição sem cancelamento do percurso restante).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16000 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para direção de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com 'retorno rápido do contorno' (comando: LIFTFAST) foi programado um valor de código para o sentido de retração (comando: ALF=...), que se encontra fora da faixa permitida (área de valores permitida: 0 a 8).
Em caso de correção ativa do raio da corte:
Os números de código 2, 3 e 4 não podem ser utilizados com G41
Os números de código 6, 7 e 8 não podem ser utilizados com G42, porque determinam a direção no mesmo sentido do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o sentido de retração em ALF=... dentro dos limites permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16005 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para percurso de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro na programação: O valor para o percurso de retração não pode ser negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16010 [Canal %1:] Bloco %2 Parada após levantamento rápido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: LIFTFAST sem rotina de interrupção (ASUP) foi programada. O canal está parado após o movimento de saída ter sido executado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Após a parada do canal, os eixos precisam ser retornados manualmente em JOG e o programa interrompido com Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16015 [Canal %1:] Bloco %2 identificador incorreto do eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Foram programados, em LIFTFAST, eixos de diferentes sistemas de coordenadas. O movimento de retração não está claramente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar eixos de um mesmo sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16016 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programada nenhuma posição de retração para o eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Foi programada, em LIFTFAST, uma liberação para retração sem que tenha sido estabelecida uma posição de retrocesso para o eixo em questão. O movimento de retração não está claramente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma posição de retrocesso para o eixo em questão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16017 Canal %1 Eixo %2 Identificador %3, LIFTFAST Ignora este eixo, eixo atual não é capaz de retração.

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Identificador

Definições: LIFTFAST não pode ser aplicado ao eixo.
Alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.
Identificador (parâmetro 3) está codificado e indica algumas possíveis causas do alarme:
0x01O eixo está em outro canal
0x02O eixo está em modo spindle (ex: SPOS)
0x04O eixo é um eixo de PLC
0x08O eixo é um eixo de oscilação
0x10O eixo é um eixo neutro
0x20O eixo está acoplado à um eixo slave
0x40O eixo está em ação síncrona estática
Resumo das reações para programação comum de LIFTFAST:

Eixo	Synact	Reação para LIFTFAST
Trajetória		STOP + LIFTFAST
POS		STOP + LIFTFAST
POS	não-modal	STOP + LIFTFAST
POS	modal	STOP + LIFTFAST
POS	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
POSA		STOP + LIFTFAST
MOV	não-modal	STOP + LIFTFAST
MOV	modal	STOP + LIFTFAST
MOV	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
PLC		RUN + SHOWALARM 16017
Oscil.		RUN + SHOWALARM 16017
SPOS		STOP + SHOWALARM 16017
SPOS	não-modal	STOP + SHOWALARM 16017
SPOS	modal	STOP + SHOWALRAM 16017
SPOS	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
SPOSA		STOP + SHOWALARM 16017

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Remover eixo do POLFMLIN ou POLFMASK.
O alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.
No momento de utilização do LIFTFAST, um eixo é programado para LIFTFAST, mas o estado do eixo não permite LIFTFAST (ex: eixos de oscilação ou spindle), ou eixos que não estão no canal. LIFTFAST apenas deve ser aplicado para estes eixos que são capazes de retrair-se naquele momento; POLFMASK or POLFMLIN deve ser adaptado de acordo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16020 [Canal %1:] Reposicionamento no bloco %2 não é possível.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Programação ou operação incorreta:
Reposicionamento via comando REPOS só é possível em um subprograma assíncrono (rotina de interrupção).
Se o comando REPOS for programado, p.ex., no programa principal ou em um ciclo, a execução do programa de peça será abortada com o alarme 16020.
O alarme aparecerá também nas seguintes situações:
- Acesso a $AC_RETPOINT (ponto de reposicionamento) fora de uma ASUP (p.ex. no programa principal)
- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de oscilação (OSCILL) e encontra-se agora num status que não permite ser movido como eixo de oscilação.Correção: Colocar o eixo, antes do reposicionamento, por meio de WAITP, no status "Eixo neutro".
- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de avanço para um eixo de oscilação e não pode ser posicionado como tal. Correção: Colocar o eixo novamente em "POS axis" antes do reposicionamento

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se necessário, alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16025 [Canal %1:] Bloco %2 Troca de eixo não permitida no comando REPOS através do %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador de eixo

Definições: Com o comando REPOS foi programado um eixo ou fuso que, neste momento, encontra-se em estado NEUTRO. Dado que o comando REPOS não pode executar um GET implícito, estes eixos/fusos não podem ser reposicionados. Por isso que o processamento do programa de peça é cancelado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Atribuir os eixos/fusos que devem ser reposicionados ao canal, antes do comando REPOS, via comando GET.
Exemplo:
GET(A); atribuir o eixo A ao canal
REPOSL A; reposicionar eixos geométricos e eixo A

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16100 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 não disponível no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Programação incorreta:
O número do fuso não é conhecido neste canal.
O alarme pode ocorrer em conjunto com tempo de espera ou uma função do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar no programa de peças, se o número do fuso programado está correto ou se o programa está no canal devido.
Verificar o dado de máquina MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX MACHAX para todos os eixos de máquina para ver se em um deles existe o número do fuso programado. Este número de eixo de máquina tem que ser introduzido em um eixo de canal dos dados de máquina específicos de canal 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16105 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso %3 não pode ser atribuido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Definições: Erro de programação: O fuso programado não foi parametrizado como eixo real pelo número do conversor do fuso. O alarme pode ser emitido após uso indevido de SD42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija os "setting data" ou modifique o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16110 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 não se encontra no modo de controle para tempo de espera

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Definições: O fuso pode estar no modo de posicionamento, modo pêndulo ou no modo de controle. Através do comando M70 pode-se comutar de fuso para eixo. O modo controle é dividido em controle por rotação e controle por posição, que podem ser selecionados pelos comandos SPCON e SPCOF.
Modo de posicionamento:
Controle de posicionamento (posição do fuso com SPOS/SPOSA)
Modo pêndulo:
Controle de rotação (M41 - M45 ou M40 e S...)
Modo de controle:
Controle de rotação (rotação do fuso com S..., M3/M4/M5)
Controle de posicionamento (SPCON/SPCOF, rotação do fuso com S..., M3/M4/M5)
Modo eixo:
Controle de posicionamento (M70/M3, M4, M5, posicionamento com um nome de eixo que pode ser escolhido livremente)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o número correto do fuso no programa de peças.
Antes da seleção do tempo de espera colocar o fuso desejado, com M3, M4 ou M5, em modo de controle.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16111 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 faltando rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Definições: Necessário entrar com valor de velocidade.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe velocidade com: S[número do fuso]=...

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16112 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Definições: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16120 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido para correção de ferramenta on-line

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro de programação: O 2º parâmetro do comando PUTFTOC indica para que parâmetro de ferramenta deverá ser corrigido o valor (1 - 3 comprimentos de ferramenta, 4 raio de ferramenta). O valor programado está fora da faixa permitida.
São permitidos os valores 1 - 4 caso seja admitida a correção de raio de ferramenta on-line (veja dado de máquina MD20254 $MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), para os outros casos os valores 1-3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: comprimento 1 - 3 ou 4 para o raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16130 [Canal %1:] Bloco %2 comando não permitido com FTOCON ativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Caso 1: A mudança de plano não é permitida se a função modal G FTOCON: 'correção de ferramenta fina ligada' estiver ativa.
- Caso 2: A seleção da transformação só é permitida para transformação zero ou transformação do eixo inclinado, transmit ou tracyl, se FTOCON estiver ativa.
- Caso 3: A troca de ferramentas com M06 não é permitida se FTOCON tiver permanecido ativa desde a última troca de ferramentas.
- Caso 4: Porta-ferramenta orientável está ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16140 [Canal %1:] Bloco %2 FTOCON não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A correção fina de ferramenta (FTOC) não é compatível com a transformação atual.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16150 [Canal %1:] Bloco %2 número do fuso inválido em PUTFTOCF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número do fuso programado em PUTFTOC ou PUTFTOCF está fora da faixa permitida para números de fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças. O número programado do fuso está disponível?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16200 [Canal %1:] Bloco %2 Interpolação spline e polinomial não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A interpolação spline e polinomial são opcionais que não estão disponíveis na versão básica do comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não programar a interpolação spline e polinomial ou instalar o opcional previsto para tal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16300 [Canal %1:] Bloco %2 polinômio denominador com zeros inválidos dentro da área de

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O polinômio denominador programado (com PL [ ] = ... , portanto sem indicação do eixo geométrico) apresenta um zero dentro da área de parâmetros definida (PL = ...). Nesse sentido o quociente do polinômio numerador e do polinômio denominador torna-se infinito ou indeterminado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o bloco do polinômio de forma que dentro do comprimento do polinômio não ocorra qualquer zero no polinômio denominador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16400 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de posicionamento %3 não pode participar da interpolação spline

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Um eixo atribuído a um conjunto spline (n) com SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) foi programado como eixo de posicionamento com POS ou POSA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não atribuir o eixo de posicionamento ao conjunto spline.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16410 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não é um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado um eixo geométrico que não pode ser representado em nenhum eixo de máquina na transformação atual (possivelmente não há qualquer transformação ativa no momento).
Exemplo:
sem transformação: sistema de coordenadas polares com eixo X, Z, e C
com transformação: sistema cartesiano de coordenadas com X, Y, e Z p.ex., com TRANSMIT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o tipo de transformação com TRAORI (n) ou não programar os eixos geométricos que não fazem parte do grupo de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16420 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 programado mais que uma vez

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é permitido programar um eixo mais que uma vez.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancelar os endereços do eixo programado várias vezes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16421 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar um ângulo PHI ou PSI para vetor de orientação várias vezes no mesmo bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16422 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Não é permitido programar mais que um ângulo de rotação THETA no mesmo bloco. O ângulo de rotação pode ser programado de forma direta com THETA, ou pela programação de ângulos de euler ou de ângulos RPY.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16423 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo %3 programado mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar mais que um polinômio para o ângulo de rotação da orientação com PO[THT] no bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16424 [Canal %1:] Bloco %2 coordenada %3 programada mais que uma vez no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Ângulo.

Definições: Não é permitido programar uma coordenada do 2ª. ponto de contato da ferramenta para descrição da orientação da ferramenta, mais que uma vez no mesmo bloco.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16430 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico %3 não pode ser comandado como eixo de posicionamento com rotação do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com rotação do sistema de coordenadas o deslocamento de um eixo geométrico como eixo de posicionamento (portanto ao longo do seu vetor axial com rotação do sistema de coordenadas) significaria o deslocamento de vários eixos de máquina. Isso contraria, o conceito de eixo de posicionamento, segundo o qual um interpolador de eixo trabalha em adição ao interpolador de trajetória!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar os eixos geométricos como eixos de posicionamento apenas com a rotação desligada.
Desligar a rotação:
Comando ROT sem qualquer outra indicação do eixo e do ângulo.
Exemplo: N100 ROT

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16440 [Canal %1:] Bloco %2 programada rotação para eixo geométrico não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programada uma rotação para um eixo geométrico não existente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16500 [Canal %1:] Bloco %2 chanfro ou arredondamento negativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um chanfro ou um arredondamento negativo com os comandos CHF= ..., RND=... ou RNDM=... .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar os chanfros, arredondamentos ou arredondamentos modais apenas com valores positivos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16510 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal disponível para programação de diâmetro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionada a programação de diâmetros, mesmo que nenhum eixo transversal com programação de diâmetros tenha sido aplicado.
Os eixos transversais podem ser aplicados com MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF e MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 para a programação de diâmetros.
A programação de diâmetros pode ser ativada através de:
- Posição básica DIAMON e DIAM90 do grupo G 29 na inicialização
- Programação de DIAMON ou DIAM90
- Programação de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do DIAMON/DIAM90 deverá estar configurado um eixo transversal através do MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF.
Para a programação do DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC o eixo AX deverá ser um eixo transversal configurado para programação de diâmetro através do MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16520 [Canal %1:] Eixo %2, programação em diâmetro ativa, a função %3 não é executada

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Função NC

Definições: A função não é executada com a programação em diâmetro ativada do eixo indicado.
As seguintes funções podem estar envolvidas:
1 - Troca de eixos
2 - Rotação do eixo container

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a programação em diâmetro do eixo antes de uma ativação da função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16600 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Definições: A velocidade programada está fora da faixa de velocidade da gama. Para executar a velocidade programada, a gama deve ser trocada. Para executar uma troca de gama automática (M40 está ativo), o fuso deve estar em operação controlada.
O alarme não será emitido após ativar o bit 30 (0x40000000) no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Entretanto, a função não será afetada por isso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A comutação para operação de controle de velocidade acontece com a programação de M3, M4 ou M5. As funções M podem ser escritas juntamente com a palavra S, no mesmo bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16670 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16671 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16672 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16673 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16675 Canal %1 bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Módulo de acoplamento já definido no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = eixo/fuso
%4 = Número do canal

Definições: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16678 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado %4 instrução de deslocamento inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: No atual estado do acoplamento genérico existe um movimento de percurso extra que não é permitido no eixo escravo/fuso.
Exemplo: CPOF=X G0 X100 não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Um movimento no eixo escravo/fuso pode ser programado com CPFPOS em CPON ou CPOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16680 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %4 Instrução %3 programada mais vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Instrução CP
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A instrução indicada foi programada mais vezes no bloco para o mesmo eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16681 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-mestre/fuso %3 CPFPOS não permitido (motivo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Razão

Definições: O CPFPOS não pode ser especificado para um eixo-escravo/fuso de um acoplamento genérico no atual estado. Os motivos para isso podem ser:
- Motivo 1: O acoplamento não é desativado totalmente, ainda permanece pelo menos um eixo-mestre/fuso ativo no acoplamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para os motivos mencionados existem as seguintes soluções:
- Motivo 1: Somente especificar o CPFPOS na desativação do acoplamento quando este estiver totalmente fechado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16682 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 impossíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instrução CP

Definições: As instruções indicadas não são permitidas ao mesmo tempo em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16684 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16685 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16686 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento/Instrução %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16687 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento/Instrução %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Definições: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16688 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16689 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16690 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Definições: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16691 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Definições: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16692 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Número máximo de acoplamentos no bloco (%4) excedeu

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de acoplamentos

Definições: O número máximo de acoplamentos genéricos no bloco foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Reduzir o número de acoplamentos genéricos programados no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16694 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Definições: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16695 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Definições: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16696 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16697 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16698 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Eixo mestre/fuso %4 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16699 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Eixo mestre/fuso %4 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16700 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 tipo inválido de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No caso de uma função de abertura de roscas o avanço foi programado em uma unidade não permitida
G33 (roscas com passo constante) e o avanço não foi programado com G94 ou G95.
G33 (roscas com passo constante) está ativo (modal) e G63 foi adicionalmente programado num bloco posterior. (Conflito! G63 encontra-se no 2º grupo G, G33, G331 e G332 encontram-se no 1º grupo G).
G331 ou G332 (rosca rígida) e o avanço não foi programado com G94.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Empregar apenas avanço tipo G94 ou G95 nas funções de abertura de roscas.
Desativar a função de abertura de roscas após G33 e antes de G63 com G01.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16710 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 Fuso principal não programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Uma função de fuso mestre foi programada (G33, G331, G95, G96), mas falta a velocidade de rotação ou o sentido de giro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Acrescentar o valor S ou sentido de rotação para o fuso mestre no bloco indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16715 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 fuso mestre não está completamente parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Definições: Durante a função aplicada (G74, aproximação do referenciamento) o fuso tem que estar parado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar M5 ou SPOS/SPOSA antes do bloco com falha, no programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16720 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 passo da rosca é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em um bloco de roscas com G33 (roscas com passo constante) ou G331 (rosca rígida) não foi programado qualquer passo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O passo da rosca deve ser programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16730 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 parâmetros incorretos para corte de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Com G33 (abertura de roscas com passo constante) o parâmetro do passo não foi atribuído ao eixo que determina a velocidade.
No caso de roscas longitudinais e transversais o passo da rosca é programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K
No caso de roscas cônicas o endereço I, J, K depende do eixo com o percurso maior (comprimento da rosca). Não é porém indicado um 2º passo para o outro eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Atribuir o parâmetro do passo ao eixo que determina a velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16740 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico não foi programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado qualquer eixo geométrico para abertura de roscas (G33) ou rosca rígida (G331, G332). O eixo geométrico é, obrigatoriamente necessário se tiver sido programado um parâmetro de interpolação.
Exemplo:
N100 G33 Z400 K2; Passo da rosca 2 mm, final da rosca Z=400 mm
N200 SPOS=0; Posicionamento do fuso no modo do eixo
N201 G90 G331 Z-50 K-2; Rosqueamento em Z=-50, rotação no sentido anti-horário
N202 G332 Z5; Retração, inversão automática da direção
N203 S500 M03; Fuso novamente em modo do fuso

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o eixo geométrico e o respectivo parâmetro de interpolação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16746 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 numero da gama selecionada %4 gama selecionada não configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Nível transm.

Definições: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... É programado M44 ou M45 para o respectivo fuso
* ... O M70 é programado e o dado de máquina 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16747 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 não foi configurada para rosqueamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Nível transm.

Definições: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento. A atual marcha de transmissão não foi ajustada no segundo bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35092 $MA_NUM_GEAR_STEPS2. Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16748 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 desejada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Nível transm.

Definições: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento. No atual bloco de deslocamento a rotação (S) programada do fuso mestre não está dentro da faixa de rotações da marcha de transmissão ativa.
Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16750 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SPCON não programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O fuso tem que estar no modo controle de posicionamento para a função programada (eixo circular, eixo de posicionamento).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o fuso no modo controle de posicionamento com SPCON no bloco anterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16751 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo %3 SPCOF não pode ser executado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Para a função programada, o fuso tem que estar em modo controle com malha de regulação aberta. No modo de posicionamento ou no de eixo a regulação da posição não pode ser desativada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: No bloco anterior transferir o fuso para o modo de controle em malha aberta. Tal pode ser efetuado com M3, M4 ou M5 para o respectivo fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16755 [Canal %1:] Bloco %2 não é necessária parada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não é necessária qualquer parada para a função programada. Uma parada é necessária após SPOSA ou após M5, se o próximo bloco for aplicado somente depois da parada do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não escrever a instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16757 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16758 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 falta o valor S

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em rosca rígida (G331 ou G332) falta a velocidade de rotação do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Programar a rotação do fuso no endereço S em [rpm] (mesmo em modo de eixo); o sentido de giro é dado pelo sinal do passo do fuso:
- Passo de rosca positivo: Sentido de giro como M03
- Passo de rosca negativo: Sentido de giro como M04

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16761 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/fuso %3 não programável no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Erro de programação: O eixo/fuso não pode ser atualmente programado no canal neste momento. O alarme pode ocorrer se o eixo/fuso estiver sendo utilizado por um outro canal ou pelo PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça. Utilizar "GET()".

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16762 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 função de rosqueamento ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Definições: Erro de programação: A função do fuso não pode ser executada neste momento. O alarme ocorre quando o fuso (fuso mestre) está trabalhando em conjunto a algum eixo por meio de uma interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças. Desativar a abertura de roscas ou perfurações de roscas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16763 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 valor ilegal de rotações programado (zero ou negativo)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado um valor de rotação (valor S) igual a zero ou negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O valor da rotação programada (valor S) tem que ser positivo. Dependendo do caso de aplicação o valor zero pode ser aceito (p.ex. G25 S0).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16770 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 sistema de medição inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.
No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16771 [Canal %1:] Bloco %3 eixo-escravo %2 Movimento sobreposto não foi liberado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Para o eixo indicado não é possível executar nem sincronização de engrenamento nem sobreposição de movimento, porque não foi liberado na interface VDI.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajustar o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX26.4 (habilitar sobreposição de eixo escravo).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16772 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é o eixo escravo, o acoplamento está sendo desligado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Definições: O eixo está ativo como eixo escravo no acoplamento. No modo de operação REF, o acoplamento é desligado. O alarme pode ser suprimido por meio do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit29 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O acoplamento será ligado novamente após a saída do modo de operação REF.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16773 [Canal %1:] Eixo %2 é eixo escravo. Os bloqueios de eixo/fuso dos eixos mestre %3 e %4 são diferentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Eixo, fuso
%4 = Eixo, fuso

Definições: O eixo está ativo como eixo escravo em um acoplamento. Os eixos mestre possuem estados diferentes devido ao bloqueio de eixo/fuso.
O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Igualar todos eixos mestre em relação ao bloqueio de eixo/fuso

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16774 [Canal %1:] Para eixo/fuso escravo %2 foi cancelada a sincronização

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para o eixo indicado foi cancelado o processo de sincronização (EGONSYN, EGONSYNE ou COUP). Existe diferentes motivos para o cancelamento do processo de sincronização.
- RESET
- Fim do programa
- Eixo sendo colocado no modo follow-up
- Parada rápida devido a um alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Se o cancelamento do processo de sincronização é tolerável ou desejado, então o alarme pode ser omitido através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1.
Somente para a transmissão eletrônica EG:
Se o processo de sincronização não puder ser cancelado, então isto pode ser feito através da indicação do critério de troca de blocos FINE no EGONSYN ou EGONSYNE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16776 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas %3 não existente para o eixo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ocorreu uma tentativa de acoplar o eixo %4 com a tabela de curvas n.º %3, no entanto, não há qualquer tabela de curvas com esse número.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peças NC de forma que a tabela de curvas desejada exista quando o acoplamento de eixo deverá ser ligado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16777 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: para o eixo mestre %4 não está disponível o eixo escravo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16778 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: acoplamento circular para eixo escravo %3 e eixo mestre %4 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar o acoplamento de forma correspondente no dado de máquina ou corrigir o programa de peças NC (MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16779 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: excesso de acoplamentos para eixo %3, veja eixo mestre ativo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para o eixo/fuso indicado foram definidos mais eixos/fusos mestre do que o permitido. O último parâmetro a ser especificado é um valor mestre objeto/eixo mestre, com o qual o eixo/fuso indicado já está acoplado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16780 [Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16781 [Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16782 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo escravo %3 não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16783 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo mestre %3 no momento não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo mestre não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- Foi selecionado um acoplamento de valor de comando e o fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo foi comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16785 [Canal %1:] Bloco %2 fusos/eixos idênticos %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento em que o fuso/eixo escravo é idêntico ao fuso/eixo mestre.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16786 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento ao fuso mestre %3 já existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Definições: Um acoplamento está para ser ligado, no qual o eixo escravo já está acoplado com outro eixo mestre. Somente um fuso mestre é permitido para a função fuso sincronizado. O já ativado fuso mestre é mostrado como último parâmetro de alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de ligar o novo acoplamento, desligue o acoplamento já existente. Se vários fusos/eixos mestres forem necessários, a função ELG deverá ser utilizada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16787 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetros de acoplamento não podem ser alterados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O acoplamento indicado tem proteção contra escrita. Por isso os parâmetros do acoplamento não podem ser alterados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Retirar a proteção contra escrita (ver canal MD21340 $MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16788 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16789 [Canal %1:] Bloco %2 Acoplamento múltiplo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual os eixos/fusos já estão sendo ocupados por um outro acoplamento. Acoplamentos em paralelo não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar no programa de peças se já existe um outro acoplamento para os eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16790 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro de acoplamento é zero ou inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento em que um parâmetro importante foi programado com zero ou não foi programado. (Por exemplo, o denominador na relação de transformação).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento em SD42300 $SC_COUPLE_RATIO_1
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16791 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro não é relevante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual foi programado um parâmetro não relevante. (Por exemplo, o parâmetro para ELG).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16792 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de acoplamentos para eixo/fuso %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16793 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo %3 não permite a mudança de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado é um eixo escravo num grupo de transformação. Com o acoplamento conectado a transformação não pode ser alterada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Desligar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da mudança da transformação, ou não alterar a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16794 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo/fuso %3 não permite referenciamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado é um eixo escravo (Gantry) e não pode por isso aproximar-se do referenciamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças. Desativar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da aproximação do ponto de referência ou não referenciar. Um eixo-escravo Gantry não pode referenciar por si mesmo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16795 [Canal %1:] Bloco %2 string não interpretável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16796 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Deverá ser acionado um acoplamento cujos parâmetros não foram programados nem configurados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças do NC ou DM; programar o acoplamento com COUPDEF ou configurar através de DM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16797 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Deverá ser executada uma operação na qual não pode estar ativo qualquer acoplamento. Por exemplo, COUPDEL não pode ser utilizado em acoplamentos ativos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC; desativar o acoplamento com COUPOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16798 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é escravo e proíbe a rotação do container de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo/fuso programado está ativo como eixo escravo/fuso escravo dentro de um acoplamento. Com o acoplamento ligado, o container de eixos não pode rodar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça. Desligar o(s) acoplamento(s) para este eixo/fusos antes da rotação do container de eixos ou efetuar a rotação do container de eixos mais tarde.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16799 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é eixo mestre e proíbe a rotação do container de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo/fuso programado está ativo como eixo mestre/fuso mestre dentro de um acoplamento. Com o acoplamento ligado, o container de eixos não pode rodar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça. Desligar o(s) acoplamento(s) para este eixo/fusos antes da rotação do container de eixos ou efetuar a rotação do container de eixos mais tarde.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16800 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento DC/CDC para eixo %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um comando DC (Direct Coordinate) só pode ser utilizado para eixos circulares. Efetua a aproximação da posição absoluta programada pelo menor caminho.
Exemplo:
N100 C=DC(315)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando DC pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco indicado.
Se o alarme se basear em uma definição incorreta de eixo, o eixo pode ser declarado como um eixo circular por meio do DM específico de eixo DM30300 $MA_IS_ROT_AX.
Dados de máquina correspondentes:
MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16810 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACP para eixo %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O comando ACP (Absolute Coordinate Positive) é apenas permitido para 'eixos modulares'. Efetua a aproximação da posição absoluta programada no sentido especificado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando ACP pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco NC indicado.
Se a indicação de alarme se basear numa definição incorreta do eixo, o dado de máquina específico de eixo MD 30300: $MA_IS_ROT_AX e o MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO podem ser declarados como um eixo circular com comando modular.
Dados de máquina correspondentes:
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16820 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACN para eixo %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A palavra-chave ACN (Absolute Coordinate Negative) somente é permitida para "Eixos Modulo". Esta influencia a aproximação da posição absoluta programada no sentido indicado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
No bloco NC exibido substituir a palavra-chave ACN pela informação AC (Absolute Coordinate).
Se a indicação do alarme está baseada em uma definição incorreta de eixo, então o eixo pode ser declarado como um eixo rotativo com conversão Modulo através dos dados de máquina específicos de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX e MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.
Dado de máquina correspondente:
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16830 [Canal %1:] Bloco %2 foi programada uma posição incorreta para eixo/fuso %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programada em um eixo modular uma posição fora da área de 0 - 359,999.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a posição dentro da área de 0 - 359,999.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16903 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação indicada não pode ser processada. Isto pode acontecer, por exemplo, durante a leitura de dados de máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o processo tenha terminado, ou interromper o processo com RESET e repetir a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16904 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A operação (programa, JOG, procura de bloco, referenciamento...) não pode ser iniciado ou mantido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16905 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A operação não pode ser iniciada ou mantida. Uma partida é aceita somente quando uma funçãa NCK puder ser iniciada.
Exemplo: No modo de operação JOG uma partida será aceita p.ex.:se o gerador de funções estiver ativo ou se um movimento em JOG tenha sido interrompido com a tecla STOP.

Reação: Reação ao alarme no modo automático.

Correção: Verificar o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16906 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> interrompida devido a um alarme

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Devido a um alarme a ação foi interrompida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar o erro e confirmar o alarme. A seguir reiniciar a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16907 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> possível somente no status parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação pode ser executada somente no status parado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16908 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> possível somente no status de reset ou no fim de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Esta ação só pode ser executada em estado de Reset ou no final do bloco .
Em modo JOG nenhum eixo é movimentado como eixo geométrico no sistema de coordenadas , deve ser ativo pelo PLC ou comando de eixo (iniciado através de ações sincronizadas estáticas) na troca do modo. Isso significa que eixos devem estar como "eixos neutros" novamente .

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o status do programa e do canal.
Verificar no modo jog se os eixos são controlados ou PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16909 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida no modo de operação atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Outro modo de operação deve ser ativado para a função selecionada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação e o modo de operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16911 [Canal %1:] Não é permitido mudar para um outro modo de operação

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Não é permitido mudar do modo de overstoring para um outro modo de operação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Depois de concluída a ação no modo de overstoring, uma mudança para um outro modo de operação será permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16912 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> possível somente no status de reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação pode ser executada somente no status de reset.
Exemplo: A seleção de programa via HMI comunicação de canal (INIT) pode ser executada somente no status de reset.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reset ou esperar até que o processamento tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16913 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação %3<ALNX> não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: A mudança para o modo de operação não é permitida. Esta mudança pode ser efetuada apenas no status de reset.
Exemplo:
No modo AUTO o processamento de programa foi interrompido através de NC-STOP. A seguir, faz-se uma mudança do modo de operação para JOG (status programa interrompido). Deste modo de operação é possível mudar apenas para o modo AUTO, mas não para o modo MDA!

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Acionar a tecla Reset e com isso repor o processamento de programa, ou ativar aquele modo de operação no qual previamente teve lugar o processamento de programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16914 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação %3<ALNX> não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: Mudança de modo de operação incorreto, p.ex. AUTO ->MDAREF.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação ou o modo de operação selecionado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16915 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida no bloco atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Se blocos com instruções de deslocamento forem interrompidos através de ASUP, deverá ser possível, depois de concluída a ASUP, uma Cont. programa interrompido (reorganização do processamento de bloco).
O 2.º parâmetro descreve qual ação causará a interrupção do processamento de bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16916 [Canal %1:] Reposicionamento: ação %2<ALNX> impossível no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Atualmente o reposicionamento do processamento de bloco não é possível. Em certos casos uma mudança do modo de operação não pode ocorrer.
O 2.º parâmetro indica qual ação deveria ser usada para executar o reposicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16918 [Canal %1:] Para a ação %2<ALNX> todos os canais têm de estar no status reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Para realizar a ação todos os canais têm de estar na posição de inicialização! (p.ex. para o carregamento de dados de máquina).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguardar o status de interrupção de programa no canal, ou pressionar a tecla Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16919 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida com alarme presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é executável devido a um alarme, ou o canal encontra-se em falha.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16920 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> já está ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Uma ação idêntica ainda está sendo processada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Espere até o término do procedimento anterior e repita a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16921 [BAG %2:] [Canal %1:] Dado de máquina: Atribuição de canal e grupo de modos não permitida ou em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do BAG

Definições: Na inicialização foi identificada uma parametrização ilegal de canal/BAG.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o dado de máquina MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

16922 [Canal %1:] Subprogramas: ação %2<ALNX> excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Várias ações podem causar a interrupção do processamento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma maneira como o programa de usuário. Por motivos de limitação de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.
Exemplo: Uma interrupção para o processamento atual do programa. Outras interrupções de maior prioridade interrompem os processamentos de programa ASUP previamente ativados.
Ações possíveis: Avanço de teste DryRunOn/Off, blobo à bloco ligado, cancelamento de caminho restante, interrupções ...

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Não disparar o programa neste bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16923 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Não é possível parar o processamento atual porque está ativo um processo de pré-processamento. Isso vale por exemplo para o carregamento de dados de máquina e na procura de bloco até que for encontrado o objeto desejado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancelar com Reset!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16924 [Canal %1:] Cuidado: teste de programa modificará os dados de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um teste de programa altera os dados de ferramenta. Os dados não podem ser automaticamente corrigidos depois de terminado o teste de programa.
Esta mensagem de erro é uma solicitação para o operador fazer um backup dos dados e de recarregá-los após a conclusão dos testes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Salvar os dados no HMI e re-importar dados após "ProgtestOff".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16925 [Canal %1:] Controle de programa: ação %2<ALNX> não é permitida no status atual, ação %3<ALNX> ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação foi recusada porque está ocorrendo uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação (comutação para AUTO, MDA, JOG, Overstoring, digitalização...).
Exemplo: A mensagem de alarme surgirá se a tecla START for pressionada com uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação - p. ex. do modo AUTO para MDA - antes da confirmação da seleção do modo de operação pela NCK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16926 [Canal %1:] Coordenação de canal: ação %2 no bloco %3 não é permitida, marca %4 já foi definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
%3 = Número de bloco
%4 = Número da marca

Definições: A ação foi negada, a marca já foi definida. Verifique o programa.
Exemplo:
SETM(1); CLEARM(1); marca deve ser zerada antes
SETM(1)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16927 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é permitida com o tratamento de interrupção atual ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não pode ser ativada durante a interrupção do processamento (p.ex. mudança de modo).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Acionar Reset ou esperar até que o processamento da interrupção tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16928 [Canal %1:] Tratamento da interrupção: ação %2<ALNX> não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Foi ativada uma interrupção de programa em um bloco não REORG.
Exemplos das possíveis interrupções de programa neste caso:
- Deslocamento até o encosto fixo
- VDI Canal cancelamento de curso restante
- VDI Axial cancelamento de curso restante
- Medição
- Limite de software
- Substituição de eixos
- O eixo vem de um modo de seguimento
- Desabilitação de Servo
- Mudança de marchas de transmissão com marcha real diferente da marcha nominal.

No bloco afetado trata-se de:
- Bloco coletado pela localização de blocos (exceto o último bloco coletado)
- Bloco na interrupção de sobregravação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O evento não deve ser acionado neste bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16930 [Canal %1:] Bloco anterior e bloco atual %2 devem ser separados por um bloco executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Os comandos WAITMC, SETM, CLEARM e MSG devem ser programados em blocos NC separados, devido à definição de linguagem. Para evitar redução de velocidade, estes blocos são ligados internamente na NCK ao bloco NC subsequente (no caso de WAITMC ao bloco NC anterior). Por essa razão, deve existir entre os blocos NC sempre um bloco executável (não bloco de cálculo). Um bloco executável contém, p.ex., movimentos de posicionamento, uma função auxiliar, STOPRE, tempo de espera,...

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar entre o bloco anterior e o bloco NC atual um bloco NC executável.
Exemplo:
N10 SETM
N15 STOPRE ; inserir bloco NC executável
N20 CLEARM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16931 [Canal %1:] Subprogramas: ação %2<ALNX> excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Várias ações podem causar a interrupção do procedimento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas (ASUBs) são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma forma que o programa de usuário. Devido a limitações de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.
Exemplo: No caso de um bloco de aproximação em um processo de reposicionamento não interromper repetidas vezes, mas sim esperar até que o mesmo tenha sido executado.
Ações possíveis: Mudança do modo de operação, salto de bloco On/Off, Overstoring

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Iniciar a mudança do bloco e repetir a ação.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16932 [Canal %1:] Conflito na ativação de dados de usuário do tipo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Tipo de dados

Definições: Através da função 'ativar dados do usuário' (PI service _N_SETUDT) é alterado um registro (correção da ferramenta, deslocamento de origem programável ou frame básico), que simultaneamente é escrito pelos blocos de programa de peça em preparação.
No caso de conflito o valor introduzido pela HMI é cancelado.
O parâmetro %2 indica qual dos blocos são afetados:
1: correção da ferramenta ativa
2: frame básico
3: deslocamento de origem ativo

Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar as entradas na HMI e, se necessário, repeti-las.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16933 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação %2<ALNX> não permitida no status atual de operação

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Se uma parada temporária ocorreu devido a um evento REORG, para além dos limites do bloco, é possível que um bloco sem a capacidade de REORG tenha sido carregado. Nesta situação é necessário, infelizmente, cancelar o manejo do evento REORG! Eventos REORG são p.ex. cancelamento de subprograma, cancelamento de distância a percorrer e interrupções.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com RESET
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16934 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação %2<ALNX> impossível devido à parada

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização são, p. ex. cancelamento da subrotina, cancelamento do percurso restante e interrupções, troca de eixo, sair do estado follow-up. Nesta situação dois eventos de reorganização são sobrepostos. Neste caso o 2o. evento de reorganização atinge o 1o. bloco que foi gerado pelo evento anterior (p. ex. um eixo é trocado rapidamente 2 vezes consecutivas). A troca de eixo conduz os canais à uma reorganização onde foi retirado um eixo sem preparação. Para o processo acima descrito deve-se parar exatamente este bloco, de modo que a memória intermediária Ipo não seja mais sobrecarregada. Isto pode ser feito através da tecla Stop ou Stop All, através de um alarme com a configuração INTERPRETERSTOP ou através de um bloco a bloco de decodificação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa precisa ser cancelado com Reset
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16935 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido à procura de bloco

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é permitida porque está ativa, nesse momento, uma procura de bloco via teste de programa. Procura de bloco via teste de programa: ' Pi service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5'. Neste modo de procura de bloco não pode ser ligado nem teste de programa, nem avanço de teste (dry run).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ligar a ação depois de terminar a procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16936 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido ao avanço de teste ativo

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o avanço de teste (dry run).
Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o avanço de teste.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O programa deve ser cancelado com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16937 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> impossível devido ao teste de programa ativo

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o teste de programa.
Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o teste de programa.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligar o teste de programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16938 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> cancelada devido a troca de gama ativa

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização são, entre outros, abortamento de subrotinas, cancelamento de distância a percorrer e de subrotinas, troca de eixos e saída do status de correção.Estes eventos esperam pela conclusão da troca de gama. Entretanto o tempo máximo permitido foi ultrapassado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa deve ser abortado com Reset e se necessário, o DM10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME deve ser aumentado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16939 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> rejeitada devido a troca de gama ativa

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização que são possíveis no status de 'parada', p. ex.: troca de modo, estão aguardando a finalização da troca de engrenamento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação ou aumentar o MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16940 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> aguardando a troca de gama

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Eventos de reorganização estão aguardando pela conclusão da troca de gama. O alarme aparece durante o período de espera.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: O alarme é suprimido por meio do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 1 == 0.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16941 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido ao evento de programa não ter sido ativado

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Com a colocação do MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK em 1 força a execução automática de uma subrotina assíncrona com Reset ou na inicialização. A chamada implícita da subrotina assíncrona é normalmente chamada 'chamada de programa ativada por evento' ou 'evento de programa'. Na ocorrência do alarme, esta subrotina assíncrona não pode ser ainda ativada; esta é a causa porque a ação (normalmente partida de um programa de peças) deve ser rejeitada.
Causas para o fato de que a subrotina assíncrona tenha sido rejeitada:
A subrotina assíncrona não existe (/_N_CMA_DIR/ _N_PROG_EVENT_SPF)
A subrotina assíncrona é permitida inicializar somente no modo referenciamento (veja MD11602 $MN_ASUP_START_MASK)
3. Sinal 'Ready' ausente (devido a algum alarme)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar o programa.
Verificar MD11602 $MN_ASUP_START_MASK.
Reconhecer o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16942 [Canal %1:] Comando de partida de programa ação %2<ALNX> não é possível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: Normalmente o alarme ocorre somente em combinação com a ação SERUPRO. SERUPRO se entende por procura via teste de programa.
SERUPRO está no momento procurando o objetivo e efetuou uma comutação neste canal para modo de teste de programa. Com o comando de partida de ciclo no canal 1, um outro canal 2 será inicializado, o que significa que os eixos serão realmente inicializados durante a ação de procura.
Se este alarme for desligado (veja ajuda), o usuário pode fazer uso do comportamento acima descrito inicialmente pela seleção via programa de PLC do modo programa de teste no canal 2, deixar o programa ser executado até o seu final natural, parar o canal 2 para cancelar a seleção do programa de teste novamente.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O alarme pode ser desligado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK bit 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16943 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido a ASUP ativada

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A ação do segundo parâmetro foi rejeitada porque uma subrotina assíncrona está ativada. Normalmente, somente o andamento da procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento da procura integrada é ativada, se o andamento da procura for acionado com o status de programa parado. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.
O evento não é possível se o programa for parado dentro de uma subrotina assíncrona ou se uma subrotina assíncrona tenha sido selecionada antes do evento. Uma subrotina assíncrona é selecionada quando o evento da subrotina assíncrona for acionado, mas a rotina não pode ser acionada (p.ex.: a rotina não pode ser iniciada por causa de um bloqueio de leitura ou devido ao acionamento de uma parada pela tecla stop).
Neste caso é irrelevante se a ASUP do usuário ou a ASUP de sistema tenha sido acionada. As ASUPs do usuário são ativadas via FC9 ou via a entradas rápidas.
Os seguintes eventos conduzem a ASUPs de sistema:
- Troca de modo de operação
- Introdução overstore
- Abortando nível de subrotina
- Acionando bloco à bloco, tipo 2
- Acionando dados de máquina efetivos
- Acionando dados do usuário efetivos
- Mudando níveis de cancelamento de bloco (bloco skip)
- Avanço de teste Dry run liga/desliga
- Programa de teste - desligado
- Alarmes com correção de bloco.
- Editando no modo Teach in
- deslocamento de origem externo
- Substituição de eixos
- Cancelamento de distância a percorrer
- Medição em processo

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação após o final do processamento da subrotina assíncrona.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16944 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> não é possível devido a procura de blocos estar ativa

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A NCK está atualmente processando blocos de ação de uma procura em andamento ou movimento de aproximação após o andamento de procura. Nesta situação a ação (2º. parâmetro do alarme) deve ser rejeitado. Normalmente somente o andamento de uma procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento de uma procura de bloco integrada é ativada, se a procura for acionada com o programa no status de 'parada'. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação após o movimento de aproximação do andamento de procura.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16945 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> aguardando até atingir o final do bloco

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A ação atualmente em execução (p.ex.: avanço de teste dry run liga/desliga, mudança de nível skip, etc) devem ser ativados imediatamente, mas pode se tornar ativo não antes que o final do bloco, uma vez que uma operação de rosqueamento está atualmente em processo. A ação será iniciada com um pequeno atraso.
Exemplo: Avanço de teste dry run é acionado no meio de um rosqueamento. O avanço dos eixos não é comutado para avanço rápido antes do início do próximo bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme pode ser desligado via MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 17 == 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16946 [Canal %1:] A inicialização com START não é permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.
Com o dado de máquinaMD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.
O alarme ocorre quando o canal foi iniciado através do comando do programa de peças START e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==FALSE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16947 [Canal %1:] A inicialização com PLC não é permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.
Com o dado de máquina MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.
O alarme ocorre quando o canal foi iniciado pelo PLC e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==TRUE

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16948 Canal %1 canal dependente %2 ainda está ativo.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Identificação do canal

Definições: Este alarme está ativado somente no "Group-Serupro". "Group-Serupro" é ativado com MD10708 R$MN_SERUPRO_MODE, bit 2 e permite o restabelecimento de grupos de canais inteiros na localização de procura de blocos.
Um "canal dependente" é um canal que foi iniciado diretamente do atual canal. O atual canal foi iniciado via PLC.
Este canal d_e_v_e_r_á ser finalizado (isto é, ter alcançado M30) antes do atual canal ser encerrado.
O alarme ocorre quando o atual canal encerra antes do canal dependente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativar o 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK) ou instalar o WAITE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16949 A correspondência entre a marca do canal %1 e do canal %2 é inválida.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Identificação do canal

Definições: Este canal define um marcador WAIT com outros canais que, por sua vez, não possuem nenhuma relação com este marcador WAIT.
O marcador WAIT deste canal não possui uma contra-peça explícita no outro canal, isto é, os canais não esperam uns pelos outros.
==========
Exemplo
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)
Os marcadores Wait no canal 3 e 5 esperam um pelo outro e o canal 7 espera apenas pelo canal 5. Com isso o canal 7 pode continuar, até que o 5 e o 7 alcancem o marcador Wait, mas o canal 3 ainda está bastante a frente do marcador Wait.
Com a continuação, o canal 7 apaga seu marcador Wait. Alcançando-se novamente o marcador 99, o comportamento não poderá ser mais precisamente definido.
==========

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Mencionar todos canais em cada marca Wait em que deverão ser sincronizados ou suprimir o alarme com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.
==========
Solução de exemplo - A:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)
==========
Solução de exemplo - B:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
==========
Solução de exemplo - C:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16950 [Canal %1:] Busca com bloco de parada

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Alarme de aviso.
A localização não foi realizada no bloco de interrupção, mas ela é colocada pouco antes. Este assim chamado "Bloco de parada" é gerado pelo comando de programa de peça IPTRLOCK, ou definido implicitamente via MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK. O objetivo disso é que não seja realizada nenhuma localização em áreas críticas de programa (p. ex. fresamento de engrenagens). O alarme mostra como localizar em um outro bloco ao invés do bloco anteriormente interrompido. Este comportamento é desejável e o alarme somente serve de aviso.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16951 [Canal %1:] Localização na secção protegida do programa

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Com os comandos de linguagem IPTRLOCK e IPTRUNLOCK o programador de peças pode identificar uma secção protegida do programa de peça. Cada localização nesta secção do programa é confirmada com este alarme 16951. Com outras palavras: Ao aparecer o alarme, o usuário iniciou uma localização (tipo Serupro) e o destino de busca está em uma área não própria de localização! Uma área protegida de localização também pode ser definida implicitamente com o dado de máquina MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Nota:
O alarme somente pode ser gerado se a simulação for encerrada durante a localização. O alarme não pode ser dado imediatamente com o início da localização.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16952 [Canal %1:] Códido de start do programa não permitido. MDA está ativo.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: NCK está atualmente executando uma Asup no modo MDA. Neste momento o comando de programa de peça "Start" mão é permitido para outro canal. Atenção: Se for iniciada uma Asup em JOG, então a NCK pode passar internamente para MDA, se a NCK estiver antes em MDA e não em RESET. Observação: Sem este alarme sempre seria iniciado o buffer do MDA do outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Dispare o ASUP em AUTO ou AUTO->JOG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16953 [Canal %1:] Eixo escravo %2 procura não permitida, eixo mestre %3 não está no eixo/fuso conectado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo escravo, número do fuso
%3 = Nome do eixo mestre, número do fuso mestre

Definições: Atualmente, o alarme ocorre somente com a ação SERUPRO. SERUPRO representa pesquisa em teste de programa.
SERUPRO é possível somente com um acoplamento, se a desabilitação de eixo/fuso ocorrer nos eixos mestres este alarme pode ocorrer.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Desabilite o eixo / spindle mestre

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16954 [Canal %1:] Bloco %2 parada programada na área stop-delay proibida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um comando foi usado causando a parada do comando. Nenhum outro comando diferente de G4 é permitido para parar o programa, mesmo que brevemente. Uma parada temporizada pode ser também definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

16955 [Canal %1:] Parada atrasada na área stop-delay

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um evento foi detectado causando uma parada. Essa parada temporizada e executada após DELAYFSTOF. A parada temporizada também pode ser definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16956 [Canal %1:] Programa %2 não pode ser iniciado devido ao bloqueio de partida global.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = string (Caminho com nome de programa)

Definições: O programa selecionado neste canal não pode ser iniciado, pois foi feito o "Bloqueio global de partida".
Nota:
O PI "_N_STRTLK" define o "Bloqueio global de partida" e o PI "_N_STRTUL"
cancela novamente o "Bloqueio global de partida"
O alarme é ativado com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apague o "Bloqueio de partida global" e reinicialize.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16957 [Canal %1:] Área Stop-Delay está suprimida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Definições: A área de programa (área Stop-Delay), que está marcada pelo DELAYFSTON e DELAYFSTOF, não pôde ser ativada. Com isso cada parada atua imediatamente e não será atrasada!
Isto sempre ocorre quando paramos dentro de uma área Stop-Delay, isto é, o processo de frenagem inicia antes da área de Stop-Delay e finaliza nela.
Quando entramos da área Stop-Delay com a chave de avanço em 0, então a área Stop-Delay também não pode ser ativada
Exemplo: um G4 antes da área Stop-Delay permite ao usuário diminuir a chave de avanço até 0 e a próxima área Stop-Delay começa então com a chave de avanço em 0 e ocorrerá a situação de alarme descrita.
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7 somente ativa este alarme quando definido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16959 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a procura de bloco na simulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a procura na simulação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguardar o fim da procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16960 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Esperar o fim da execução da área de programa.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16961 [Canal %1:] Ação %2<ALNX> proibida durante o controle de sintaxe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante o controle de sintaxe.
Observação: O controle de sintaxe é operado através dos seguintes serviços PI:
_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Esperar pelo fim do controle de sintaxe, ou
cancelar o controle de sintaxe com Reset, ou
cancelar o controle de sintaxe com PI _N_CHKABO.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16962 [Canal %1:] Tempo de processamento do NCK foi reduzido, partida não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: O tempo de processamento disponível do NCK baixou, por isso que as partidas são bloqueadas. A capacidade do processador é insuficiente para uma execução suave de programa. O tempo de processamento do NCK pode ter baixado pela HMI devido à uma simulação de programa de peça.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Esperar a conclusão da simulação ou pressionar RESET em um canal qualquer.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17000 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de símbolos ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O número máximo de símbolos estabelecido pelo dado da máquina MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL foi ultrapassado.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Alterar os dados de máquina;
- Reduzir o número de símbolos (variáveis, subprogramas, parâmetros)
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17001 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória disponível para dados de ferramenta ou de magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O número das seguintes grandezas de dados de ferramenta/magazine no NC é dado por dados de máquina:
- Número de ferramentas + número de blocos de dados de retificação: MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Número de cortes: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
Ferramentas, blocos de dados de retificação, cortes podem ser utilizados independentemente do gerenciamento de ferramentas.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

A memória para os seguintes dados somente está disponível se o bit correspondente no MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK estiver definido.
- Número de blocos de dados de monitoração: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Número de magazines: MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Número de alojamentos de magazine: MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
A seguinte grandeza é determinada pela configuração de software: Número de blocos de dados de distância do magazine: P2 permite 32 destes blocos de dados de distância.
Definição:
- 'Blocos de dados de retificação': podem ser definidos dados de retificação para uma ferramenta do tipo 400 até 499. Este tipo de bloco de dados também define a memória planejada para um corte.
- 'Blocos de dados de monitoração': cada corte de uma ferramenta pode ser complementado por dados de monitoração.
- Se ocorrer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR, então deve-se verificar se os dados de máquina MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foram corretamente ajustados.
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.
O MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais intermediários diferentes podem ser nomeados no Index2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Alterar os dados de máquina;
- Alterar o programa NC; ou seja, reduzir o número de itens relacionados a variável que causou o erro

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17010 [Canal %1:] Bloco %2 não há mais memória disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando executando/lendo arquivos da memória principal ativa verificou-se que não há memória livre suficiente (p.ex., para arrays grandes multidimencionais ou na criação de memória de correção de ferramentas).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Reduzir os campos ou disponibilizar mais memória para o sistema de arquivos para chamadas de subrotinas, correções de ferramenta e variáveis de usuário (dados de máquina MM_...).
Veja em /FB/, S7 Configuração de memórias

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17018 [Canal %1:] Bloco %2 Valor incorreto para parâmetro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do parâmetro

Definições: Ao parâmetro indicado é atribuído um valor incorreto.
Para o parâmetro $P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM
são permitidos somente os valores
=1 para sistema de coordenadas da peça
=3 para sistema ajustável do ponto zero.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Atribuir outro valor.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17020 [Canal %1:] Bloco %2 primeiro índice de array inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 1º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.
Vale o seguinte: Se aparecer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
então deve-se verificar se o MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC foi ajustado corretamente
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos dos campos na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida. Se uma SPL está sendo utilizada em Safety Integrated, o índice de campo via dados opcionais pode estar sujeito a restrições adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17030 [Canal %1:] Bloco %2 segundo índice de array inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 2º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi feita uma tentativa de leitura e gravação de dados fora dos limites de campo Slot / I/O do campo indicado.
Vale o seguinte: Se ocorrer o alarme durante a gravação de um dos parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
então deve-se verificar se o MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foi corretamente ajustado.
O $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais de memória temporária diferentes podem ser nomeados no Index2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17035 [Canal %1:] Bloco %2 índice de array 3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 3º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17040 [Canal %1:] Bloco %2 índice de eixo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um acesso de leitura ou escrita em uma variável axial, na qual o nome do eixo não se pode ser claramente representado em um eixo da máquina.
Exemplo:
Escrita em um dado de máquina específico de eixo
$MA_... [X]= ...; mas o eixo geométrico X não seria representável num eixo da máquina; devido a uma transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a transformação antes de introduzir os dados axiais (comando: TRAFOOF) ou empregar o nome do eixo da máquina como índice do eixo

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17050 [Canal %1:] Bloco %2 valor ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi programado um valor que excede a faixa estipulada ou o limite do valor da variável ou um dado de máquina.
Exemplo: - em uma variável string (ex: GUD ou LUD), esta deve ter sido escrita de forma que excede o comprimento estipulado em sua definição.
- caso um valor inválido está para ser escrito em uma variável do gerenciador de magazine ou ferramenta (ex: valor inválido de ângulo de corte da ferramenta em $TC_DPCE[x,y] ou número de locação do magazine em $TC_MDP2[x,y] está inválido)
- um valor inválido é escrito em $P_USEKT ou $A_DPB_OUT[x,y].
- um valor inválido é escrito em (ex: MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0).
- Durante o acesso a um elemento de frame isolado foi endereçado um componente de frame diferente de TRANS, ROT, SCALE ou MIRROR, ou foi atribuído um fator de escala negativo à função CSCALE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Endereçar os componentes de frame apenas com os comandos para tal previstas; programar o fator da escala nos limites de 0,000 01 a 999,999 99.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17055 [Canal %1:] Bloco %2 variável GUD não encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A variável GUD necessária, não foi encontrada no procedimento MEACALC, durante um acesso de leitura ou de escrita.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar se todos os GUDs para MEACALC foram criados.
DEF CHAN INT _MVAR, _OVI[11]
DEF CHAN REAL _OVR[32], _EV[20], _MV[20], _SPEED[4], _SM_R[10], _ISP[3]
DEF NCK REAL _TP[3,10], _WP[3,11], _KB[3,7], _CM[8], _MFS[6]
DEF NCK BOOL _CBIT[16]
DEF NCK INT _CVAL[4].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17060 [Canal %1:] Bloco %2 Array de dados exigido demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A capacidade máxima de memória de 8Kb disponível para um símbolo foi ultrapassada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a dimensão da array.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17070 [Canal %1:] Bloco %2 dado protegido contra escrita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Uma tentativa foi feita em escrever em uma variável protegida (por exemplo, uma variável de sistema). Safety Integrated: Variáveis de sistema do Safety só podem ser gravadas a partir do programa Safety-SPL.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17080 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Definições: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor menor que o limite inferior estabelecido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17090 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite superior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Definições: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor maior que o limite superior estabelecido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17095 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de escrever em um dado de máquina com um valor inválido, p. ex. zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o valor atribuído, p.ex. por um valor, dentro da margem de valores, diferente de zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17100 [Canal %1:] Bloco %2 entrada digital/comparador n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler uma entrada digital n, através da variável de sistema $A_IN[n], que não foi ativada através do dado de máquina de NCK MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, ou ler uma entrada comparadora, através da variável de sistema $A_INCO[n], que pertence a um comparador não ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peça ou os dados de máquina de maneira correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17110 [Canal %1:] Bloco %2 saída digital n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler ou utilizar uma saída NCK digital (conector X 121) através da variável do sistema $A_OUT [n] com o índice [n] maior que o limite superior indicado no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o índice [n] das variáveis do sistema $A_OUT [n] apenas entre 0 e o valor no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17120 [Canal %1:] Bloco %2 entrada analógica n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler através da variável do sistema $A_INA[n] uma entrada analógica n, que não foi ativada pelo dado de máquina MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17130 [Canal %1:] Bloco %2 saída analógica n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Definições: Ocorreu uma tentativa de escrever ou ler através da variável do sistema $A_OUTA[n] uma saída analógica n, que não foi ativada pelo MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17140 [Canal %1:] Bloco %2 saída NCK %3 foi atribuída a uma função via dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Definições: A saída digital/analógica programada foi atribuída a uma função NC (por exemplo, cames SW)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar outra saída ou desativar a função NC concorrente através de DM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17150 [Canal %1:] Bloco %2 máximo de %3 saídas NCK programáveis no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número

Definições: Num bloco NC não pode ser programado mais do que o número indicado de saídas.
O número das saídas HW é determinado nos DM:
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS e
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma quantidade menor de saídas digitais/analógicas num bloco. O número máximo indicado aplica-se separadamente para saídas analógicas ou digitais. Se necessário programar eventualmente em dois blocos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17160 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de, através das variáveis do sistema acessar o atual corretor de ferramenta:
$P_AD [n]: Conteúdo do parâmetro (n: 1 - 25)
$P_TOOL: Número D ativo (número de ângulos de corte)
$P_TOOLL [n]: Comprimento da ferramenta ativo (n: 1 - 3)
$P_TOOLR: Raio da ferramenta ativo
apesar de anteriormente não ter sido selecionada qualquer ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Programar ou ativar uma correção de ferramentas no programa de peças NC antes do emprego das variáveis do sistema.
Exemplo:
N100 G.. ... T5 D1 ... LF
Com os dados de máquina específicos de canal:
MD22550 $MC_TOOL_CHANGE_MODE
nova correção de ferramentas com função M
MD22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
função M com troca de ferramentas
determina-se se a ativação de uma correção de ferramentas no bloco é efetuada com a palavra T ou se os novos valores de correção são apenas incluídos com a palavra M para a troca de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17170 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de símbolos definidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Durante a inicialização os símbolos predefinidos não puderam ser lidos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17180 [Canal %1:] Bloco %2 Número D inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco mostrado, o acesso é feito para um número D que não é definido / disponivel

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a chamada da ferramenta no Programa de peça:
- Número correto do corretor D programado ? Se nenhum número D é especificado com o comando de troca da ferramenta , então o número D colocado no dado de máquina MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT será ativado automaticamente. D1 como padrão .
- Parametros de ferramentas (Tipo de ferramenta ,comprimento,...) definido ? As dimensões do corretor da ferramenta deve ser colocado previamente através do painel de operação ou no arquivo de dados de ferramentas nno NCK.
Descrição das variáveis de sistema $TC_DPx[t, d] estão incluídas no arquivo de dados de ferramenta.
x ...Número do parâmetro de correção P
t ... Número de ferramenta associado T
d ... Número do corretor de ferramenta D

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17181 [Canal %1:] Bloco %2 n.º T = %3, n.º D = %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Definições: Foi programado um número D que o NC não conhece. Da forma padronizada, o número D refere-se ao número T indicado. Caso esteja ativa a função 'número D plano', T= 1 é enviado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Caso o programa esteja incorreto, corrigir o erro por meio de bloco de correção e continuar o programa.
Caso falte o dado, carregar um dado para os valores T/D mencionados para NCK (através de HMI, com overstore) e continuar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17182 [Canal %1:] Bloco %2 número total de corretores inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de acessar a uma não definida correção total de ângulo de corte.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o acesso à memória de correção total via $TC_SCP*, $TC_ECP*, a seleção da correção total DLx, ou a seleção da ferramenta Ty, ou a seleção da correção Dz.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17183 [Canal %1:] Bloco %2 H não está presente em T no.=%3, D no.=%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Definições: Todo número H (exceto H=0) deve ser posto em em uma unidade TO apenas uma vez. O corretor indicado já possuiu um número H. Se o número H for posto mais de uma vez, o dado MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 deve ser ativado (=1).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Corrija o programa:
- Selecione um número H diferente

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17188 [Canal %1:] Número D %2 definido para ferramenta n.º T %3 e %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Número T da primeira ferramenta
%4 = Número T da segunda ferramenta

Definições: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2. Com o gerenciamento de ferramentas ativo: Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilise o comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17189 [Canal %1:] Número D %2 das ferramentas no magazine/local do magazine %3 e %4 negado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Magazine/número do local da primeira ferramenta, '/' como separador
%4 = Magazine/número do local da segunda ferramenta, '/' como separador

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2.
Com o gerenciamento de ferramentas ativo:
Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único, p.ex. renomeando o número D.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilize o comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17190 [Canal %1:] Bloco %2 número T ilegal %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T

Definições: No bloco mostrado, o acesso é feito para uma ferramenta que não é definida / disponivel. A ferramenta foi nomeada como nome / número T, ou nome / número T duplo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a chamada da ferramenta no programa de peças NC:
- Foi programado o número de ferramenta T.. correto?
- Foram definidos os parâmetros de ferramenta P1 - P25? As dimensões do ângulo de corte da ferramenta têm de ter sido introduzidas através do painel de comando ou da interface V.24.
Descrição das variáveis do sistema $P_DP x [n, m]
n ...número de ferramentas T associado
m ...número de ângulos de corte D
x ...número de parâmetros P

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17191 [Canal %1:] Bloco %2 T= %3 não existe, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número T ou identificador T
%4 = Nome do programa

Definições: Foi programado um identificador de ferramenta que a NCK não conhece.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que contém o identificador T mencionado:
Programa incorreto - corrigir o erro via bloco de correção e continuar o programa. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), e continuar com o programa.
Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que não contém o identificador T mencionado: O erro surgiu no programa já anteriormente, durante a programação de T, mas o alarme é emitido somente com a instrução da troca.
Programa incorreto - programado T5 em vez de T55 -, corrigir o bloco atual via bloco de correção; p.ex. se houver apenas M06 introduzido, pode-se corrigir o bloco em T55 M06. A linha incorreta T5 permanece no programa até que o mesmo seja interrompido com RESET ou fim de programa.
Em programas complexos com programação indireta pode ser que não seja possível corrigir o programa. Neste caso, pode atuar localmente com um bloco de overstore - como no exemplo com T55.
Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), programar com overstore T, e continuar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17192 [Unidade TO %1:] Ferramenta com nome inválido para '%2', número duplo %3. Não são possíveis mais ferramentas de reserva em '%4'

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = Número duplo
%4 = Identificador do grupo

Definições: A ferramenta com o identificador de ferramenta especificado, número duplo não pode aceitar o identificador de grupo. Causa: A quantidade máxima de ferramentas de reserva permitida já foi definida. Pela alocação de nome será executada uma realocação da ferramenta em um grupo de ferramentas, em que a quantidade máxima de ferramentas de reserva para esta máquina seja ainda permitida.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar um número menor de ferramentas de reserva ou pedir ao fabricante de máquina uma outra configuração de quantidade máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17193 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta ativa não está mais no número do porta-ferramenta/número do fuso %3, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do porta-ferramenta, número do fuso
%4 = Nome do programa

Definições: A ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionado em que foi realizada a última troca de ferramentas como porta-ferramenta mestre ou fuso mestre, foi trocada.
Exemplo:
N10 SETHTH(1)
N20 T='Wz1' ; troca de ferramentas no porta-ferramenta mestre 1
N30 SETMTH(2)
N40 T1='Wz2' ; porta-ferramenta 1 é somente um porta-ferramenta secundário
A troca de ferramentas não causa uma desativação da correção.
N50 D5; nova ativação de correção. Atualmente não existe nenhuma ferramenta ativa que poderia estar relacionada ao D, isto é, o D5 está relacionado ao T no.=0 o que resulta na correção zero.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar o programa:
- Colocar o fuso desejado como fuso principal ou o porta-ferramenta desejado como porta-ferramenta mestre.
- Em seguida resetar os eventuais fuso principal ou porta-ferramenta mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17194 [Canal %1:] Bloco %2 não foi encontrada uma ferramenta apropriada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: - Ocorreu uma tentativa de acessar a uma ferramenta que não foi definida.
- A ferramenta especificada não permite qualquer acesso.
- Uma ferramenta com as propriedades desejadas não está disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o acesso à ferramenta:
- A parametrização do comando foi corretamente programada?
- As informações da ferramenta não indicam acesso negado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17195 Canal %1 bloco %2 número de porta ferramenta ilegal %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nº de dispositivo de fixação ferramenta

Definições: No bloco indicado, é acessado um porta ferramenta que não está denifido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a programação do porta ferramenta no programa de NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17200 [Canal %1:] Bloco %2 A deletação dos dados da ferramenta %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T

Definições: Ocorreu uma tentativa de apagar do programa de peças, os dados de uma ferramenta que se encontra em processamento. Os dados da ferramenta que estão envolvidas no processamento atual de usinagem não podem ser apagados. Isto se aplica não só à ferramenta pré-selecionada com T ou a que foi trocada , mas também às ferramentas para as quais está ativa a velocidade periférica de retificação constante ou monitoração da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o acesso à memória de correção da ferramenta mediante $TC_DP1[t,d] = 0 ou desativar a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17202 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível apagar os dados do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de apagar dados de magazine os quais atualmente não são permitidos. Uma ferramenta que atualmente tem o status 'ferramenta em movimento' não pode ser apagada. Um adaptador de ferramenta, colocado atualmente em um lugar de magazine, não pode ser apagado. Um adaptador de ferramenta não pode ser apagado quando o dado de máquina MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER tem o valor -1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se falhar a tentativa de apagar um magazine
$TC_MAP1[m] = 0 ; apagar magazine com m=núm. do magazine
$TC_MAP1[0] = 0 ; apagar todas as magazines
$TC_MAP6[m] = 0 ; apagar magazine inclusive todas as ferramentas contidas no mesmo, deverá se assegurar que o magazine, no momento da chamada, não tenha o status: 'ferramenta em movimento'.
Se falhar a tentativa de apagar um adaptador de ferramenta
$TC_ADPTT[a] = -1 ; apagar o adaptador com o número a
$TC_ADPTT[0] = -1 ; apagar todos os adaptadores,
então, os dados associados com a posição/posições do magazine devem primeiro ser cancelados com: - com $TC_MPP7[m,p] = 0 ; m=n.º do magazine, p=n.º do local ao qual está atribuído o adaptador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17210 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível o acesso à variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A variável não pode ser lida / escrita diretamente a partir do programa de peças. É apenas permitida em ações síncronas de movimento.
Exemplo de variável:
$P_ACTID (quais os planos que estão ativos)
$AA_DTEPB (curso axial restante para movimento pendular)
$A_IN (teste de entrada)
Safety Integrated: Variáveis de sistema Safety PLC só podem ser lidas durante a fase da colocação em funcionamento de SPL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17212 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: carregar a ferramenta manual %3, n.° duplo %2 no fuso/porta-ferramentas %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Definições: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser colocada, antes de continuar o programa, no porta-ferramenta/fuso indicado. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados a NCK conhece, mas não está atribuída a um lugar no magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Assegurar a colocação da ferramenta manual mencionada no porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17214 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: remover a ferramenta manual %3 do fuso/porta-ferramenta %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).
%3 = Identificador da ferramenta

Definições: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser retirada do porta-ferramenta/fuso indicado, antes de continuar o programa. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados a NCK conhece, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Assegurar a retirada da ferramenta manual mencionada do porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17216 [Canal %1:] Retirar a ferramenta manual do porta-ferramenta %4 e carregar a ferramenta manual %3 %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Definições: Informação de que, antes de continuar o programa, a ferramenta manual mencionada deve ser colocada no porta-ferramenta/fuso indicado e que a ferramenta manual, que se encontra ali, deve ser retirada. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados a NCK conhece, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Assegurar a troca das ferramentas manuais. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17220 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma tentativa de acessar uma ferramenta ainda que ainda não foi definida, via um T no., pelo nome ou pelo nome e número duplo, ex: quando as ferramentas tiverem que ser colocadas em locais do magazine, através da programação $TC_MPP6 = "toolNo", isso só pode acontecer quando a posição do magazine e a ferramenta, determinada por "toolNo", já tiverem sido definidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17224 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta T/D= %3 - tipo da ferramenta %4 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = T no. / D no. incorretos
%4 = Tipo de ferramenta incorreta

Definições: Nesta instalação não é possível selecionar correções de ferramenta para
as ferramentas do tipo de ferramenta mencionado.
A variedade de tipos de ferramentas pode ser limitada tanto pelo
fabricante da máquina como também ser reduzida em modelos de comando individuais.
Utilizar somente ferramentas dos tipos de ferramenta permitidos nesta instalação
Verificar se ocorreu um erro na definição da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o programa de NC ou corrija os dados da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17230 [Canal %1:] Bloco %2 número duplo já foi atribuído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de escrever um número duplo de uma ferramenta, existindo já uma outra ferramenta (outro número T) com o mesmo número duplo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17240 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de alterar dados de ferramenta que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17250 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa de alterar dados do magazine que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17260 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida de local do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Quando é feita a tentativa de alterar o dado de alojamento de magazine que posteriormente pode prejudicar a consistência de dados ou provocar uma definição contraditória.
Exemplo: Se o parâmetro $TC_MPP1 (=tipo de alojamento) for descrito com 'Alojamento de fuso/porta-ferramenta',
então podemos entrar em conflito com o dado de máquina MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS a ser limitado.
A solução neste caso é aumentar o valor do MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS, isto se for possível, ou então corrigir a definição do magazine .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17262 [Canal %1:] Bloco %2 operação ilegal com adaptador de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ocorreu uma tentativa em definir ou cancelar a parametrização de um adaptador de ferramentas com referência a uma posição no magazine e esta posição do magazine já tem um outro adaptador e/ou a ferramenta está colocada no adaptador ou quando se estiver cancelando a parametrização, uma ferramenta ainda se encontra na posição. Se o dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR tem o valor 1, adaptadores não podem ser gerados por uma operação de escrita a um adaptador que não tenha sido ainda definido. Enquanto este dado de máquina contiver o valor 1, será somente possível introduzir dados aos adaptadores que já tenham sido (automaticamente) parametrizados a uma posição no magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Atribuir no máximo um adaptador a uma posição no magazine.
- A posição do magazine não deve conter uma ferramenta.
- Dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR com valor -1: se um alarme ocorrer quando se estiver escrevendo um dos parâmetros de sistema $TC_ADPTx(x=1,2,3,T), a operação de escrita deve ser modificada de tal maneira que somente dados de adaptador que já tenham sido associados com uma posição do magazine sejam escritos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17270 [Canal %1:] Bloco %2 chamada-por-referência: variável ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os dados de máquina e a variável do sistema não podem ser transmitidos como parâmetro de chamada-por-referência.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peças: atribua o valor do dado de máquina ou da variável do sistema a uma variável local de programa e transfira-as como parâmetro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17500 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não é um eixo de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programada uma posição para eixo de indexação com os comandos CIC, CAC ou CDC para um eixo que não foi definido como eixo de indexação por dados de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar a instrução de programação para posições de eixo de indexação (CIC, CAC, CDC) do programa de peças NC ou explicar o eixo em questão como eixo de indexação.
Declaração de eixo de indexação:
MD30500: $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (parametrização de eixo de indexação)
O eixo torna-se um eixo de indexação se no DM indicado houver uma atribuição a uma tabela de posição de indexação. São possíveis 2 tabelas (valor de entrada 1 ou 2).
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (número de posições para 1º/2º eixo de indexação)
Valor standard: 0 Valor máximo: 60
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n]
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n]
(posições do 1º eixo de indexação) São introduzidas as posições absolutas dos eixos. (o tamanho da lista é definido no MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17501 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth ativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Está ativada a funcionalidade ' sistema Hirth' para o eixo de indexação, por isso, este eixo pode ir somente para posições de indexação, um outro posicionamento do eixo não é possível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Corrigir programa de peças
Corrigir a chamada para FC16 ou FC18
Desselecionar o dado de máquina MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17502 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth - parada retardada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o override foi posto em 0, ou está ativa uma outra condição de parada (p.ex. sinal de interface VDI). Visto que pode ser parado só em posições de indexação, move-se o eixo para a próxima posição de indexação possível. O alarme é exibido até que esta posição seja atingida ou tenha sido desativada a condição de parada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguardar até que a próxima posição de indexação possível seja atingida, ou colocar override > 0 ou desativar a outra condição de parada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17503 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth e eixo não referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o eixo deve ser posicionado, apesar de ele não estar referenciado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Referenciar o eixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17510 [Canal %1:] Bloco %2 indice inválido para eixo de indexação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O índice programado para o eixo de indexação encontra-se fora da área da tabela de posições.
Exemplo:
Executar um posicionamento em absoluto para a posição 56ª na tabela atribuída pelos dados de máquina específico de eixo MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB, com o 1º eixo de posicionamento, no entanto, com apenas 40 posições definidas (MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
N100 G.. U=CAC (56)
Ou, com distâncias equidistantes, o índice programado é menor ou igual a 0.
Ou, ocorreu uma tentativa de deslocamento, com um movimento MOV, a uma posição fora da área permitida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar a posição do eixo de indexação no programa de peças NC de acordo com o tamanho da tabela de posições atual, ou completar a tabela de posições com o valor desejado e ajustar o comprimento da lista.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17600 [Canal %1:] Bloco %2 preset não é possível em eixo transformado %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O eixo indicado está envolvido na transformação atual. Isso significa que não é possível configurar o valor de memória real (preset) para esse eixo.
Exemplo:
Eixo A deveria ser configurado para o novo valor real A100 na posição absoluta A300.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Evitar presset de valor atual para eixos que estejam envolvidos em uma transformação, ou desativar a transformação com o comando TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17605 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 transformação ativa: proíbe a rotação do container de eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo/fuso programado está ativo numa transformação, por isso a rotação do container de eixos não é possível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça. Desligar a transformação para este eixo/fuso antes da rotação do container de eixos ou executar a rotação do container de eixos posteriormente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17610 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 envolvido na transformação, ação não executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo está envolvido na transformação ativa. Por isso que ele não pode executar a ação solicitada, deslocamento como eixo de posicionamento, liberação para troca de eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a transformação primeiro com TRAFOOF ou remover a ação do bloco do programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17620 [Canal %1:] Bloco %2 aproximação do ponto fixo para o eixo transformado %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto fixo (G75) , que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto fixo!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar a instrução G75 do bloco do programa de peças ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17630 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível referenciamento para eixo transformado %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto de referência (G74), que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto de referência!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Retirar do bloco do programa de peças a instrução G74 ou os eixos de máquina envolvidos na transformação ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17640 [Canal %1:] Bloco %2 fuso não pode ser usado como o eixo transformado %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo programado para o modo do fuso está envolvido na transformação atual como eixo geométrico. Isso não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desligar primeiro a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17650 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de máquina %3 não programável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo de máquina não pode ser utilizado com a transformação ativa. A função pode ser programada, possivelmente, também num outro sistema de coordenadas. A posição de retrocesso, p.ex., pode ser indicada, se necessário, também no sistema de coordenadas BCS ou WCS. Para escolher o sistema de coordenadas serve o respectivo identificador de eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desligar a transformação ou utilizar um outro sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17800 [Canal %1:] Bloco %2 ponto final programado ilegal para a limite-fixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número de posição n indicado com a palavra-chave FP=n não é permitido. Através do dado de máquina específico de eixo MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[n] podem ser definidas diretamente duas (2) posições de eixo absolutas como pontos fixos.
Ou devem ser usados os números de posição 3 e/ou 4, então o dado de máquina MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS deve ser definido de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Programar a palavra-chave FP com os pontos fixos de máquina 1 ou 2.
Exemplo:
Aproximar o ponto fixo 2 com os eixos de máquina X1 e Z2.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
Ou: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e, se necessário, o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17810 [Canal %1:] Eixo %2 não está referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: Para o eixo foi ativada uma função em JOG, p. ex. aproximação de ponto fixo, JOG até a posição, JOG em círculos, e o eixo não está referenciado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Referenciar eixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17811 [Canal %1:] Aproximação de ponto fixo em JOG não é possível para o eixo %2, causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Definições: É requisitada uma 'Aproximação de ponto fixo em JOG' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso a aproximação de ponto fixo não é executada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desselecionar a aproximação de ponto fixo em JOG ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17812 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG: Ponto fixo %3 alterado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de ponto fixo

Definições: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e um outro ponto fixo foi selecionado ou a aproximação de ponto fixo foi desativada. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17813 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG e movimento de correção ativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do ponto fixo selecionado não é alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição do ponto fixo + alteração do valor de correção".
O alcance do ponto fixo será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17814 [Canal %1:] Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Canal %1 Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Definições: Para o ponto fixo selecionado em modo de operação JOG através do PLC não existe nenhuma posição de ponto fixo disponível, veja o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[], se necessário.
Desselecionar a aproximação de ponto fixo ou selecionar um ponto fixo válido e reiniciar o movimento em JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17815 Eixo de indexação %1 Ponto fixo %2 diferente da posição de indexação

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice de campo do dado da máquina

Definições: O eixo é um eixo de indexação referenciado e o ponto fixo número %2 a ser aproximado em modo JOG (definido no MD30600 $MA_FIX_POINT_POS) não está de acordo com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Adaptar o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] ou as posições de indexação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17820 [Canal %1:] JOG até a posição não é possível para o eixo %2, causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Definições: É requisitado um 'JOG até a posição' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso o JOG até a posição não é executado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desselecionar o 'JOG até a posição' ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17821 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição e movimento de correção ativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O 'JOG até a posição' está ativo para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION não será alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição JOG + alteração do valor de correção".
O alcance da posição SD43320 $SA_JOG_POSITION será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17822 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição: Posição alterada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e a posição, isto é, o conteúdo do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION foi alterado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17823 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição desativado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e o 'JOG até a posição' foi desativado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17825 Eixo de indexação %1 $SA_JOG_POSITION diferente da posição de indexação

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo é um eixo de indexação referenciado e em modo de operação JOG está ativado o "JOG até a posição" e o SD43320 $SA_JOG_POSITION não coincide com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Adaptar o SD43320 $SA_JOG_POSITION ou as posições de indexação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

17830 [Canal %1:] O JOG em um círculo foi ativado e o eixo %2 requisitado não é um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A função JOG em círculos foi ativada, mas um eixo necessário não foi definido como eixo geométrico.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o eixo como eixo geométrico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17831 [Canal %1:] JOG em um círculo não é possível, causa: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Causa

Definições: A função JOG em círculos foi ativada, mas ela não é possível porque:
1. A atual posição dos eixos envolvidos está fora do círculo parcial selecionado.
2. A atual posição dos eixos envolvidos no círculo parcial selecionado e a correção ativa do raio da ferramenta está próxima ao centro do círculo.
3. A atual posição dos eixos envolvidos com correção ativa de raio de ferramenta está muito próxima ao círculo de limite, na usinagem interna.
4. A atual posição dos eixos envolvidos com correção ativa de raio de ferramenta está muito próxima ao círculo de limite, na usinagem externa.
5. A atual posição dos eixos envolvidos na usinagem interna está fora do círculo definido.
6. A atual posição dos eixos envolvidos na usinagem externa está dentro do círculo definido.
10. No atual plano atua uma rotação, isto é, o atual plano está inclinado no espaço. Atualmente não existe suporte para isso.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir o eixo como eixo geométrico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17833 [Canal %1:] JOG em um círculo está ativo e JOG em círculos está desativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um movimento circular está ativo e o 'JOG em círculos' foi desativado. O movimento circular é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reativar 'JOG em círculos' e iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17900 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não é um eixo de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O contexto do bloco exige neste local um eixo de máquina. É o caso de:
- G74 (comando de referenciamento)
- G75 (aproximar-se de um ponto fixo)
Se for utilizado um denominador de eixo geométrico ou de eixo auxiliar, este tem que ser também admitido como denominador de eixo de máquina. (MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar o denominador de eixo de máquina na programação.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18000 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta zona de proteção global %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Definições: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18001 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta para zona de proteção específica de canal %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Definições: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18002 [Canal %1:] Bloco %2 zona de proteção global %3 não pode ser ativada, erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Definições: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA
10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.
11: Erros restantes e não especificados.
12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).
13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.
15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.
17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).
2. Alterar o programa de peça:
- Deletar outras áreas de proteção.
- Parada de pré-processamento
Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SN_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente.
Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do NPROTDEF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.
Se o alarme ocorrer durante a execução de um programa de NC, o bloco atual pode ser alterado. Deste modo, os parâmetros NPROT podem também ser ajustados. Entretanto, se houver um erro na definição da zona de proteção, o programa NC deve se abortado e a definição deve ser corrigida sob NPROTDEF.
Se o alarme ocorrer na inicialização do controle, as variáveis de sistema $SN_PA_... devem ser corrigidas para as zonas de proteção especificadas. Isto pode ser feito carregando um arquivo Initial.ini que inclua os dados relevantes corrigidos. Se, na sequência, uma reinicialização for executada, o alarme será removido se os dados forem consistentes.

18003 [Canal %1:] Block%2 zona de proteção do NCK %3 não pode ser ativada. Código erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA.
10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.
11: Erros restantes e não especificados.
12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).
13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.
15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.
17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).
2. Alterar o programa de peça:
- Deletar outras áreas de proteção.
- Parada de pré-processamento
Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente.
Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do CPROTDEF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.
Se o alarme surgir durante o processamento do programa NC, o bloco atual pode ser modificado. Desse modo também podem ser adaptados os parâmetros do CPROT. Porém, se o erro estiver na definição da área de proteção, o programa NC deve ser interrompido e executada a correção da definição no CPROTDEF.
Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Isto pode ser feito com o download do arquivo Initial.ini que contém o dado corrigido correspondente. Se depois disso for executada novamente uma partida a quente, então o alarme estará eliminado, isto se os dados estiverem consistentes.

18004 [Canal %1:] Bloco %2 a orientação da zona de proteção referente à peça %3 não corresponde à orientação da zona de proteção ref. à ferramenta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção referente à peça

Definições: A orientação da zona de proteção referente à peça e a orientação da zona de proteção referente à ferramenta são diferentes. Em caso de número negativo da zona de proteção, trata-se de uma zona de proteção do NCK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar a definição da zona de proteção ou não ativar ao mesmo tempo zonas de proteção de orientação diferentes.
- Verificar os dados de máquina e, caso seja necessário, alterar a definição da zona de proteção.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18005 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da zona de proteção global %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Definições: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18006 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da zona de proteção específica de canal %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Definições: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18100 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Até o presente momento apenas os seguintes valores são válidos:
0: 'Desativar o deslocamento para limite-fixo'
1:'Selecionar o deslocamento para limite-fixo'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18101 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXST

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Até o presente momento a área válida se limita em 0.0 - 100.0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

18102 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXSW

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Até o presente momento apenas são válidos os números positivos, inclusive zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18200 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: parada de procura de bloco não permitida com definição CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Instruções de programa que causam uma parada de pré-processamento não devem ser inseridas dentro da definição de uma tabela de curvas. A variável de sistema $P_CTABDEF permite consultar se está ativa uma definição de tabela.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Colocar o bloco entre parênteses com 'IF NOT ($P_CTABDEF) ... ENDIF' ou eliminar a instrução que causa a parada de pré-processamento. A seguir, reiniciar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18201 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: tabela %3 não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da tabela de curvas

Definições: Procurou-se utilizar uma tabela de curvas cujo número de tabela não é conhecido no sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o número de tabela na instrução de programa ou definir a tabela de curvas com o número de tabela desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18202 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curvas: instrução CTABEND ilegal sem CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A instrução CTABEND, que é utilizada para determinar a definição, está sendo programada, sem que se antes disso tenha iniciada uma definição de tabelas de curvas com CTABDEF, ou as instruções CTABDEF e CTABEND não foram programadas no mesmo nível de programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Eliminar o comando CTABEND do programa ou inserir na respectiva posição no programa a instrução CTABDEF (..). As instruções CTABDEF e CTABEND devem ser programadas no mesmo nível de programa (programa principal ou subprograma). Reiniciar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

18203 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curva: instrução CTABDEF fora CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No programa, a instrução CTABDEF que inicia a definição da tabela de curvas, programado com a definição da tabela da curva. Isso não é permitido, a tabela de curva atual deve ser completada com CTABEND primeiramente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Remova o comando CTABEND do programa ou insira a instrução CTABDEF (..) na posição do programa de interesse. As instruções CTABDEF e CTABEND devem ser programadas no mesmo nível de programa (Programa principal ou subrotina). Reinicie o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18204 [Canal %1:] Bloco %2 tabela de curva: instrução SUPA não está contida dentro CTABDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Código G SUPA não é permitido na definição de uma tabela de curva, isso pára o processo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Remova o código SUPA da definição da tabela de curva. Se possível use o código G53 ou G153.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18300 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A atribuição de uma translação fina a um Frame ajustável ou ao Frame base não é possível, porque o MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS não é igual a 1.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa ou colocar o MDMD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS em 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18310 [Canal %1:] Bloco %2 frame: rotação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Rotações não são possíveis em frames globais da NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

18311 [Canal %1:] Bloco %2 frame: instrução não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Leitura ou gravação de um frame não existente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18312 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não foi configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com G58 e G59 deverá ser configurado o deslocamento fino.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Altere dado de máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18313 [Canal %1:] Bloco %2 frame: comutação de eixos geométricos não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A alteração de parâmetros de eixos geométricos não é permitida porque o frame atual contém rotações.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou ajustar um outro modo através de MD10602 $MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18314 [Canal %1:] Bloco %2 frame: conflito de tipo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O encadeamento de frames globais e de frames específicos de canal não é possível. O alarme surgirá também se se programar um frame global com um identificador de eixo de canal e para este eixo de canal não houver qualquer eixo de máquina nesta NCU. Frames específicos de canal não podem ser programados com identificadores de eixo de máquina se para este eixo de máquina não houver qualquer eixo de canal correspondente nesta NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

18400 [Canal %1:] Bloco %2 impossível comutar o idioma:%3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa

Definições: A comutação de idioma para uma linguagem NC externa não é possível pela razão indicada. Possíveis causas (ver parâmetro 3):
dados de máquina com valores incorretos
transformação ativa

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Antes de proceder a uma comutação de idioma, eliminar a causa mencionada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20000 [Canal %1:] Eixo %2 came de referência não foi atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Após o início da aproximação do ponto de referência o flanco ascendente do came redutor tem que ser atingido dentro da distância determinada no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST (fase 1 do referenciamento). (Este erro ocorre apenas com encoders incrementais).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar a área de service autorizada.
Existem 3 causas possíveis para o erro:
1. O MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST contém um valor muito pequeno.
Determinar a distância máxima possível desde o início do referenciamento até ao came de referência e comparar com o valor no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST, aumentar eventualmente o MD.
2. O sinal do came não está sendo recebido pelo módulo de entrada do PLC.
Acionar manualmente o micro de referência e verificar o sinal de entrada na interface NC/PLC (Caminho: Micro! Conector! Cabo! Entrada PLC! Programa de PLC).
3. O micro de referência não é acionado pelo came.
Verificar a distância vertical entre o micro de referência e o came.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20001 [Canal %1:] Eixo %2 sinal do came ausente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: No começo da fase 2 do referenciamento o sinal do came redutor já não está disponível.
A fase 2 do referenciamento começa quando o eixo pára, após a desaceleração, sobre o came de referência. O eixo parte então em sentido contrário para selecionar a marca zero seguinte do sistema de medição deixando o came de referência ou reaproximando dele novamente (flanco positivo/negativo).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar se o curso de frenagem a partir da velocidade de aproximação é maior do que o came do ponto de referência - neste caso o eixo somente poderá parar atrás do came. Utilizar cames mais compridos ou reduzir a velocidade de aproximação no dado de máquina MD34020 $MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM.
Se o eixo parou sobre o came, deve-se verificar se o sinal DB31, ... DBX12.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) está na interface do NCK.
- Hardware: Rompimento de fio? Curto-circuito?
- Software: Programa de usuário?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20002 [Canal %1:] Eixo %2 marca de referência não encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A marca zero de HW do encoder incremental ou a marca zero de reposição do encoder absoluto não está dentro de um trecho definido.
A fase 2 da aproximação do ponto de referência finaliza quando a marca zero do encoder for identificada, depois dos flancos crescentes/descrescentes do sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX12.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) darem a partida do trigger. O percurso máximo entre a partida do trigger e a marca zero que segue é definido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
A monitoração evita que um sinal de marca zero seja ultrapassado e que o próximo seja avaliado como sinal de ponto de referência! (Ajuste incorreto de cames ou retardo muito grande através do programa de usuário PLC).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar o ajuste do came e assegurar a existência de uma distância suficiente entre a extremidade do came e o sinal de marca zero seguinte. O percurso tem que ser maior do que a distância que o eixo pode percorrer durante um ciclo de PLC.
Aumentar o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, não selecionar porém qualquer valor maior que a distância entre 2 marcas zero. Isso iria eventualmente desligar a monitoração!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20003 [Canal %1:] Eixo %2 Erro no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em um sistema de medição com marcas de referência com distância codificada, a distância entre duas marcas adjacentes foi detectada ser maior que o dobro da distância definida no dado de máquina MD34300 $MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. O comando envia o alarme somente após ter sido executado uma 2ª tentativa, em sentido contrário, com metade da velocidade de deslocamento, e com a constatação de que a distância é novamente muito grande.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20004 [Canal %1:] Eixo %2 falta marca de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Em um sistema de medição com comprimento de distância codificada não foram encontradas 2 marcas de referência dentro da distância de busca determinada (MD específico de eixo: MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).
Em réguas com distância codificada não é necessário qualquer came redutor (no entanto, um came presente será avaliado). A tecla convencional de direção determina o sentido da busca.
A distância de busca MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, dentro da qual se espera encontrar 2 marcas de referência, é feito a contagem desde o início.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20005 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência foi cancelada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O referenciamento não pôde ser concluído para todos os eixos especificados (p. ex. cancelamento através da falta de habilitação do controlador, mudança de sistemas de medição, liberação da tecla de sentido, entre outros.).
O alarme também pode ocorrer em sistemas de medição codificados por distâncias se o dado de máquina MD34000 $MA_REFP_CAM_IS_ACTIV for definido com o valor 1 (cames de referência) e uma das condições mencionadas na solução for cumprida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar as possibilidades de cancelamento:
- Falta habilitação do controlador: Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação do controlador)
- Mudança de sistemas de medição: Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)
- Falta tecla de deslocamento + ou - : Sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)
- Controle de avanço = 0
- Bloqueio de avanço está ativo
- Parada exata não alcançada durante o MD36020 $MA_POSITIONING_TIME

Os eixos que estão envolvidos no referenciamento específico de canal são definidos no dado de máquina específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR:
Valor Significado
-1: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start sem referenciamento.
0: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start com referenciamento.
1-8: referenciamento específico de canal. O número especificado corresponde à seqüência de referenciamento (quando todos os eixos alcançarem o ponto de referência com o conteúdo 1, os eixos são iniciados com o conteúdo 2 e assim por diante).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20006 [Canal %1:] Eixo %2 velocidade lenta de referenciamento não foi atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Na fase 2 da aproximação do ponto de referência (esperar pela marca zero) foi alcançado o fim do came, mas a velocidade da aproximação do ponto de referência não estava dentro da janela de tolerância. (isto é possível se o eixo já estava no fim do came logo no começo da aproximação do ponto de referência. Com isso a fase 1 é tida como concluída e não será realizada a inicialização).
A fase 2 é interrompida (desta vez antes do came) e a aproximação do ponto de referência é iniciado automaticamente mais uma vez com a fase 1. Se a velocidade de aproximação também não é alcançada na 2ª tentativa, ocorre o cancelamento definitivo do referenciamento e haverá a exibição de um alarme.
Velocidade de aproximação: MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER
Tolerância de velocidade: MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Reduzir o MD para a velocidade de aproximação MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER e/ou aumentar o MD para a tolerância da velocidade MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20007 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência requer 2 sistemas de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou instalar e configurar o segundo transdutor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20008 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência necessita de um segundo sistema de medição referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou referenciar o 2º transdutor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20050 [Canal %1:] Eixo %2 modo nônio ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os eixos não podem ser posicionados convencionalmente através das teclas de posicionamento, porque o posicionamento está sendo efetuado via encoder manual.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Decidir se o eixo deve ser deslocado através das teclas de sentido ou através da manivela eletrônica. Finalizar o deslocamento com manivela e, se necessário, anular o curso axial restante (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.2 (anular curso restante/Reset de fuso)).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20051 [Canal %1:] Eixo %2 posicionamento por nônio não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os eixos já estão sendo posicionados através das teclas de direção, portanto o posicionamento pelo nônio já não é possível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Decidir se o eixo deverá ser posicionado através das teclas de direção ou através do encoder manual.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20052 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo deve ser deslocado como eixo de máquina em modo JOG através das teclas de sentido no painel de comando da máquina. Porém isto não é possível porque:
1. já são deslocados como eixo geométrico (através da interface específica de canal DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (teclas de deslocamento -/+) ou DB21-30 DBX16.6 / 16.7 (teclas de deslocamento -/+) ou DB21-30 DBX20.6 / 20.7 (teclas de deslocamento -/+)) ou
2. já são deslocados como eixo de máquina (através da interface específica de eixo DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)) ou
3. um Frame está valido para um sistema de coordenadas girado e outro eixo geométrico nele envolvido já é deslocado através das teclas de sentido de forma convencional.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Parar o deslocamento através da interface específica de canal ou de eixo ou parar os outros eixos de geometria.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20053 [Canal %1:] Eixo %2 DRF, FTOCON, deslocamento de origem externo não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo está sendo posicionado em um modo (p.ex., referenciamento) que não permite qualquer sobreposição de interpolação complementar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o eixo tenha atingido a sua posição de referência ou interromper a aproximação dos pontos de referência e iniciar novamente o DRF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20054 [Canal %1:] Eixo %2 índice incorreto para eixo de indexação em JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 1. O eixo de indexação indicado deverá ser posicionado de forma incremental no modo JOG (para 1 posição de indexação). No entanto, não há mais nenhuma posição de indexação na direção selecionada.
2.O eixo encontra-se na última posição de indexação. No modo incremental foi atingido o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software sem que exista uma posição de indexação onde se possa parar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir (completar) a lista das posições de indexação através dos dados de máquina
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
ou redefinir os valores para o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20055 [Canal %1:] Fuso principal inexistente em modo JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O eixo indicado deverá ser posicionado como eixo de máquina, no modo JOG, com avanço por rotação, mas no entanto, não foi definido qualquer fuso principal a partir do qual o número real de rotações pudesse ser retirado.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Caso o avanço por rotação também deva estar ativo no modo de operação JOG, tem que ser declarado um fuso principal através do dado de máquina específico de canal MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Depois deve-se abrir uma tela na área de PARÂMETROS do comando com as sofkeys 'DADOS DE AJUSTE' e 'DADOS JOG', onde se deve selecionar a função G G95. O avanço JOG pode então ser introduzido em [mm/U]. (Se for programado 0 mm/U como avanço JOG, o comando toma o valor de velocidade do MD específico de eixo MD32040 $MA_JOG_REV_VELO ou no caso de avanço rápido MD32050 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).
O avanço por rotação no modo JOG é desativado, ao mesmo tempo que se muda a função G de G95 para G94.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20056 [Canal %1:] Eixo %2 não é possível avanço por rotação devido ao eixo/fuso %3 estar parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Deverá ser posicionado um eixo em modo JOG com avanço por rotação, no entanto, o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço está parado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Colocar em movimento o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20057 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de rotação do eixo/fuso %3 é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi programado para um eixo/fuso um avanço por rotação, mas não foi programada qualquer velocidade ou o valor programado é menor que ou igual a zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Corrigir o programa de peça ou,
- Especificar o valor correto do avanço para eixos PLC, na interface VDI,
- Para eixos de oscilação, estabelecer o avanço no dado de ajuste SD43740 $SA_OSCILL_VELO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20058 [Canal %1:] Eixo %2 avanço por rotação: ilegal fonte de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Um eixo/fuso está para ser movimentado em avanço por rotação. O eixo/fuso de referência definido no SD 43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE refere-se a si próprio. O acoplamento resultante não pode ser efetivado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A referencia eixo/fuso deve ser modificada de acordo no SD 43300.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20059 [Canal %1:] Eixo %2 já está ativo devido a %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Definições: O eixo (eixo de máquina, eixo geométrico ou eixo de orientação) está para ser deslocado no modo de operação "Automático&Jog" (veja MD10735 $MN_JOG_MODE_MASK) utilizando as teclas de direção ou o nônio. Isto não é possível, porque (veja parâmetro 3):
1. o eixo está ativo como fuso de rotação
2. o eixo é um eixo de PLC
3. o eixo está ativo como eixo recíproco assíncrono
4. o eixo está ativo como eixo comando
5. o eixo está ativo como eixo escravo.
6. o quadro se aplica para rotação do sistema de coordenas e um eixo envolvido no movimento requerido do eixo geométrico não está disponível para isso.
7. uma rotação de eixo container foi ativada via link da NCU
Nota: Este alarme identifica um eixo incapaz de se mover em JOG, mas que tenha recebido um comando. Neste caso, a NCK não procederá de acordo com "JOG interno".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aguarde o deslocamento do eixo ou aborte com cancelamento de distância a percorrer ou RESET.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20060 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: O eixo não está no momento na condição de 'Eixo geométrico'. Não pode portanto ser posicionado em modo JOG como eixo geométrico.
Se na tela de 'Posição' estiver presente a abreviatura WKS (sistema de coordenadas referido a peça), apenas os eixos geométricos podem ser posicionados através das teclas de direção! Se por outro lado estiver presente a abreviatura MKS (Sistema de coordenadas referido à máquina) todos os eixos de máquina podem ser posicionados através das teclas de direção do painel de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os passos de operação para saber se de fato os eixos geométricos deverão ser posicionados, do contrário, comutar para eixos de máquina via tecla 'WKS/MKS' no painel de comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20061 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo de orientação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: O eixo não é um eixo de orientação e não pode ser, por esse motivo, posicionado como eixo de orientação no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Configure o eixo como eixo de orientação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20062 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo indicado já é deslocado como eixo de máquina. Por isso que não pode ser operado como eixo geométrico.
O deslocamento de um eixo pode ser realizado em modo JOG através de 2 interfaces diferentes.
1. como eixo geométrico: através da interface específica de canal DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (teclas de deslocamento -/+)
2. como eixo de máquina: através da interface específica de eixo DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)
Com o painel standard de comando da máquina não é possível operar simultaneamente um eixo como eixo de máquina e eixo geométrico!

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Não iniciar o movimento como eixo geométrico até que o movimento de posicionamento como eixo de máquina tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20063 [Canal %1:] Eixo %2 movimentação de eixos de orientação sem transformação não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Procurou-se posicionar um eixo de orientação no modo JOG sem transformação de orientação ativa.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ligar a transformação de orientação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20064 [Canal %1:] Eixo %2 Não é permitida a seleção de vários eixos com ângulo de cone ativo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Com o ângulo de cone ativo, em um determinado momento, somente pode ser deslocado um eixo geométrico no modo de operação JOG através de teclas de deslocamento. Um deslocamento simultâneo de um eixo geométrico também não é permitido como eixo de máquina.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Partida do eixo geométrico somente quando o movimento de deslocamento do outro eixo geométrico ou eixo de máquina for concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

20065 [Canal %1:] Fuso mestre não definido para os eixos de geometria no modo de operação JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O eixo indicado deve ser deslocado como eixo de geometria no modo de operação JOG, com avanço rotativo, mas não há nenhum fuso mestre definido onde o número de rotações real pode ser obtido.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se o avanço de rotação também deverá estar ativo no modo de operação JOG, então deverá ser declarado um fuso-mestre através do dado de máquina MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND específico de canal. Depois deverá ser aberta uma tela na área de operação "PARÂMETROS" com as softkeys "DADOS DE AJUSTE" e "DADOS JOG" onde é selecionada a função G95. O avanço JOG pode ser especificado em [mm/rot.]. (Se for especificado 0 mm/rot. para o avanço JOG, o comando incorpora o valor do dado de máquina MD32050 $MA_JOG_REV_VELO específico de eixo ou na sobreposição de avanço rápido MD32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).
O avanço de rotação é desativado no modo JOG quando a função G95 é passada para G94.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20070 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso por software %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'

Definições: O eixo é deslocado como um eixo de posicionamento concorrente pelo PLC e a posição de destino está atrás do respectivo fim de curso de software. Não há deslocamento.
Com uma mensagem adicional ao alarme 20140, o eixo e deslocado como um eixo de comando.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Especificar uma posição de destino menor. Modificar o MD de fim de curso por software. Se necessário, ativar outros fins de curso de software. Recue o eixo via JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20071 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'

Definições: O eixo indicado é operado como "eixo de posicionamento concorrente" e é invadida a respectiva limitação de área de trabalho ativa do eixo. Não ocorre nenhum deslocamento.
Como mensagem adicional ao alarme 20140 o eixo é deslocado como eixo de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Especificar uma posição de destino menor.
- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20072 [Canal %1:] Eixo %2 não é um eixo de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo indicado é operado como 'eixo de posicionamento concorrente'. A sua posição desejada foi parametrizada no FC INDEX-AXIS como número de posição de indexação, porém o eixo não é um eixo de indexação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar o FC EIXO-POS para eixos lineares e circulares ou declarar o eixo como eixo de indexação. Dados de máquina correspondentes para declaração de eixo de indexação:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20073 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser reposicionado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo de posicionamento concorrente não pode ser posicionado, uma vez que já foi reiniciado através da interface VDI e ainda está ativo. Não se realiza qualquer movimento de reposicionamento, o movimento ativado pela interface VDI permanece sem ser influenciado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20074 [Canal %1:] Eixo %2 posição incorreta de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para um eixo de posicionamento concorrente que foi declarado como eixo de indexação foi indicado pelo PLC um n.º de ponto que não está disponível na tabela.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o número do eixo de indexação pré-definido pelo PLC e, se necessário, corrigir. Caso o número de eixo de indexação não estiver de acordo e o alarme esteja baseado em uma tabela de posições de indexação ajustada de forma muito curta, então deve-se controlar os dados de máquina para declaração de eixo de indexação:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20075 [Canal %1:] Eixo %2 oscilação não é possível no momento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo não pode no momento executar qualquer movimento de oscilação, porque ele já se encontra em processo de posicionamento, p.ex., no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Terminar o outro movimento de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20076 [Canal %1:] Eixo %2 alteração do modo de operação não é possível durante movimento de oscilação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: O eixo está executando um movimento oscilatório. A alteração do modo de operação não é possível, porque a oscilação não é permitida no modo selecionado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Não ativar uma alteração de modo desse tipo. Deixar que o PLC controle o eixo e no programa de intertravamento, assegurar-se que o eixo termine o movimento oscilatório antes de uma alteração de modo de operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20077 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada situa-se além do limite de fim de curso de software %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'

Definições: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite de fim de curso por software. O eixo não foi movimentado.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar uma posição final mais próxima.
Alterar o MD de limite de fim de curso por SW.
Ativar eventualmente outro limite de fim de curso do SW.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20078 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada situa-se além do limite da área de trabalho %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'

Definições: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite da área de trabalho. O eixo não movimentou.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20079 [Canal %1:] Eixo %2 Percurso de oscilação %3 <= 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Comprimento

Definições: O eixo está sendo posicionado como eixo de oscilação e a distância a percorrer é menor que ou igual a zero, p.ex., ambos os pontos de inversão encontram-se em posição idêntica, um ponto de inversão foi deslocado em sentido oposto ao sentido do pêndulo ultrapassando o outro ponto de inversão. Não ocorreu nenhum movimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Indicar a posição final correta (posição de inversão, posição final).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20080 [Canal %1:] Eixo %2 manivela eletrônica não foi parametrizada para correção de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: Não foi configurado nenhum nônio para o eixo indicado após a sobreposição de movimento pelo nônio ter sido iniciado, no modo automático. Se o identificador do eixo não estiver presente no alarme com sobreposição de velocidade ativa FD>0, significa que o primeiro eixo geométrico não foi definido no canal. Neste caso, o bloco é executado sem a interferência do nônio.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso se pretenda uma interferência do nônio nas trajetórias e deslocamentos do eixo, será necessário ativar um nônio.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20081 [Canal %1:] Eixo %2 posição de frenagem não pode ser aceita como nova posição de reversão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: Na inversão externa de oscilação, a posição de frenagem não pode ser assumida como posição de inversão,
pois está ativa uma alteração do ponto de inversão com a manivela ou tecla JOG.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Cancele o sinal VDI "Troca do ponto de reversão" e o selecione novamente
- com "Reversão de reciprocação via fonte externa" ou
- alterando o ponto de reversão por meio do nônio ou
- alterando o ponto de reversão por meio da tecla JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20082 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'

Definições: O eixo indicado é operado como "eixo de posicionamento concorrente" e o respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas que está ativo do eixo foi violado. Não é executado nenhum deslocamento.
O eixo é deslocado como eixo de comando com uma mensagem adicional ao alarme 20140.

Reação: Visualização de alarme.

Correção:
- Especificar uma posição de destino menor.
- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20083 [Canal %1:] Eixo %2 A posição programada está atrás do limite de área de trabalho específico de coordenadas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'

Definições: O eixo é deslocado como eixo de movimento alternado e a posição de destino (posição de inversão ou posição final) está atrás do respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas. Não é executado nenhum deslocamento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20085 [Canal %1:] Nônio de contorno: direção de deslocamento ou sobrepassagem não permitida do início do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Deslocamento ao longo do percurso ocorre com o nônio de contorno no sentido contrário da direção de posicionamento programada e o ponto inicial da trajetória no começo de bloco foi atingido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Girar o nônio em sentido contrário.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20090 Eixo %1 ativação do limite fixado não é possível. Verificar a linha de programa e os

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 1) A função "deslocamento para o limite fixo " foi programada com FXS[AX]=1, mas o eixo (ainda) não a contempla. Verificar o dado de máquina MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE. Esta função não está disponível para eixos gantry e eixos simulados.
2) Com a seleção, não foi programado nenhum movimento para o eixo AX. AX é um denominador de eixo de máquina.
3) É sempre necessário programar um movimento de deslocamento, no bloco de seleção, para o eixo/fuso para o qual a função "deslocamento para o limite fixo " foi ativado.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar o tipo de eixo.
- Verificar MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE
- Falta um movimento de eixo no bloco de aproximação?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20091 Eixo %1 não atingiu o limite-fixo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ao tentar um deslocamento para um limite fixo, a posição final programada foi atingida ou o movimento de posicionamento foi interrompido. O alarme pode ser cancelado através do dado de máquina MD37050 $MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Corrigir o programa de peças e a configuração:
- O bloco de posicionamento foi interrompido?
- Se a posição do eixo corresponder à posição final programada, deve-se corrigir a posição final.
- Se a posição final programada se encontrar na peça, tem que se verificar o critério de ativação.
- O desvio do contorno que conduz à ativação foi dimensionado com valor muito grande? O limite de torque foi dimensionado com valor muito elevado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20092 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo ainda está ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Procurou-se mover o eixo enquanto ele se encontra no limite ou enquanto o cancelamento da função ainda não foi concluído.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar os seguintes pontos:
- O eixo no limite fixo também é comandado através de um movimento de posicionamento de eixos geométricos?
- Ocorreu uma seleção apesar do eixo se encontrar parado no limite?
- O processo de desativação foi interrompido com RESET?
- O PLC comutou os sinais de reconhecimento?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20093 Eixo %1 foi ativada a monitoração de parada, no ponto final do limite fixo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A posição do eixo encontra-se fora da janela de parada, desde a seleção efetuada.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar os componentes mecânicos, ex. limitador danificado? A peça a ser segurada se soltou?
- A janela de posição para a monitoração de parada é muito pequena (MD37020 $MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD43520 $SA_FIXED_STOP_WINDOW). Valor padrão é de 1 mm em cada caso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20094 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo foi interrompido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A função foi interrompida.Possíveis causas:
- Devido à ocorrência de um bloqueio de impulsos, o torque não pode ser mantido por mais tempo.
- O PLC removeu as confirmações.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Verifique se
- Há um bloqueio de impulsos vindo da fonte regenerativa ou do PLC?
- Foram cancelados os bits de confirmação pelo PLC, apesar da NCK não ter exigido qualquer desativação?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20095 Eixo %1 torque ilegal, torque atual %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Torque atual quando da seleção de teste de freio

Definições: O torque atual quando da seleção do teste de freio não pode ser mantido com esta parametrização.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a parametrização para a funcionalidade teste de freio:
- O torque fornecido para o contra-peso no dado de máquina do acionamento p1532 deve ser aproximadamente o mesmo que o torque atual de frenagem. O torque atual de frenagem é visualizado no texto de alarme.
- O torque ajustado para o teste de freio MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE deve ser maior que o torque de frenagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20096 Eixo %1 teste de freio falhou, inf. adicional %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Informação do erro baseado em $VA_FXS_INFO

Definições: O teste de freio detectou um problema. Em "informações adicionais" há maiores detalhes sobre as causas deste alarme. A explicação pode ser encontrada na documentação sobre a variável de sistema $VA_FXS_INFO
Informações Adicionais:
0: Nenhuma informação adicional está disponível.
1: O eixo não é de PLC nem eixo auxiliar.
2: Posição final encontrada, movimento completo.
3: Interrompido por um NC RESET (tecla reset).
4. Movido para fora da janela de monitoração.
5. Redução de torque rejeitada pelo acionamento.
6. O PLC cancelou as habilitações.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique as condições adicionais do teste de freio, veja "informações adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20097 Eixo %1 direção incorreta de deslocamento para teste de freio

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Devido a direção de deslocamento selecionada, o teste de freio para o torque de carga atual é executado com um torque incorreto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Execute o teste de freio para a outra direção de deslocamento.
- Ajustar o parâmetro de acionamento p1532 para o raio do peso atual. O alarme irá ocorrer apenas se o torque atual divergir do parâmetro p1532 mais de 7.5% do MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE quando o freio for liberado.
- Ativar a determinação automática do torque de carga no início do teste de freio via MD36968 $MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, Bit 0 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20100 [Canal %1:] Configuração errada relativa à função de digitalização

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: - A função de digitalização espera a definição de três eixos geométricos no canal.
- Com a velocidade de transmissão disponível da posição atual e da velocidade desejada entre o NC e o aparelho de digitalização, o ciclo de interpolação deve ser ajustado a um mínimo de 5ms.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Defina três eixos geométricos para o canal de digitalização por meio de dados de máquina.
- Utilize um ciclo de interpolação maior que 5ms.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20101 Estabelecimento duma conexão com o aparelho de digitalização impossível

Definições: A tentativa de sincronizar o link de comunicação com a unidade de digitalização e transmitir os parâmetros da máquina foi interrompida após ter sido ultrapassado o limite de tempo de espera indicado de 15 segundos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a comunicação com o unidade de digitalização (cabo RS422, tensão de alimentação) e se a unidade de digitalização está ligada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20102 [Canal %1:] Nenhuma transf.ou transf.inadmissível ativa durante digitalização

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Pré-requisito para digitalização com 3+2 eixos é uma transformação cinemática. As transformações geralmente permitidas são transformação 5 eixos e cabeçote universal inclinado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Antes de digitalizar, ativar a transformação permitida.
- Selecione modo de digitalização três-eixos, via dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20103 [Canal %1:] Módulo de digitalização não suporta digital. de 3+2 eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Pré-requisito para digitalização 3+2 eixos é que ambos a NCU e o módulo de digitalização tenham o modo 3+2.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Atualização de SW para módulo de digitalização.
- Selecione modo três-eixos para digitalização via dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20105 [Canal %1:] Eixos parados com aparelho de digitalização. Código de erro: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Código de erro da unidade de digitalização

Definições: A unidade de digitalização identificou um erro na comunicação e comunicou ao NC.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Código de erro 1: verificar a conexão de cabos em direção a unidade de digitalização. Outros códigos de erro: vide manual da unidade de digitalização

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20106 A unidade de digitalização acionou a parada de emergência

Definições: A unidade de digitalização detectou um erro grave e acionou a parada de emergência. Causa: Veja a indicação na unidade de digitalização.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20108 Pacote de dados recebido de aparelho de digitalização. Códigos de erro %1, %2

Parâmetros: %1 = Código de erro do pacote cíclico
%2 = Código de erro fora da faixa do pacote

Definições: O pacote de dados recebido pela unidade de digitalização não pode ser interpretado.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Código de erro: 0, 0: verificar a conexão de cabos em direção ao NC. Outros códigos de erro: p.ex., cabeçalho incorreto, checksum incorreta (documento de desenvolvimento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20109 Erro na comunicação de digitalização: código de estado do Com-IC: %1

Parâmetros: %1 = Byte de status

Definições: O circuito de comunicação serial com a unidade de digitalização comunica um erro de transmissão através do seu byte de status (erro de seleção, paridade, etc.).

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o cabo de conexão com a unidade de digitalização: em particular a blindagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20120 Eixo %1: excesso de relações definidas para compensação de erro cruzado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Compensação interpolada com tabelas. Para cada eixo, o número máximo de relações de compensação definidas não podem ser maior que a quantidade de eixos que existem no sistema. Com este alarme a compensação interpolada do eixo é automaticamente desligada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os parâmetros das tabelas $AN_CEC_OUTPUT_AXIS e corrigir e/ou desligar uma ou mais tabelas (SD41300 $SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20121 Eixo %1: Erro de configuração na tabela de compensação %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Tabela de compensação

Definições: Compensação interpolada com tabelas. Os valores da tabela indicada não são permitidos. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_MAX >= $AN_CEC_MIN e $AN_CEC_STEP != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos da tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20122 Tabela para compensação de erro cruzado %1:

Parâmetros: %1 = Tabela de compensação

Definições: Compensação interpolada com tabelas. A configuração dos eixos de entrada ou saída na tabela indicada não é permitida. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_INPUT_AXIS e $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir a parametrização de eixos na tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20123 Eixo %1 parametrização com diferentes eixos de saída na tabela para compensação de erro cruzado a ser multiplicado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Compensação interpolada com tabelas. As duas tabelas cujas saídas deverão ser multiplicadas umas pela outra têm diferentes eixos de saída configurados à elas. A compensação neste eixo automaticamente cancelada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos das tabelas de compensação ($AN_CEC_OUTPUT_AXIS e $AN_CEC_MULT_BY_TABLE).
Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE) ou nas tabelas ($SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20124 Eixo %1 soma dos valores de compensação está sendo limitada

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A soma dos valores de compensação de todas as tabelas atribuídas ao eixo excedeu o valor limite MD32720$MA_CEC_MAX_SUM e teve que ser limitada. Como resultado podem ocorrer erros de contorno.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídas ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20125 Eixo %1: variação muito rápida do valor de compensação

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O valor de compensação alterou-se mais rápido do que o que foi permitido em MD32730 $MA_CEC_MAX_VELO. Este teve que ser temporariamente limitado. O percurso faltante é recuperado posteriormente, no entanto, erros de contorno podem ter ocorrido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídos ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC). Possivelmente um dos eixos de entrada também se moveu mais rápido do que o previsto.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20130 [Canal %1:] Monitoração do túnel de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A ponta da ferramenta abandonou o túnel formado em volta do contorno programado, ou seja, a distância entre a ponta da ferramenta e o contorno programado foi maior que o indicado no MD21050 $MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verifique os seguintes pontos:
1. A máquina está trabalhando em ordem ? Isto é, o alarme não foi ativado devido a dificuldade de movimento do eixo, quebra de ferramenta ou colisão?
2. Se a máquina estiver em ordem, reduzir a velocidade ou melhorar os ajustes do acionamento.
3. Aumentar eventualmente o túnel e observar o erro via saída analógica para melhor determinar sua causa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20139 [Canal %1:] Bloco %2 movimento-ação síncrona: marca inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Ativar ou desativar uma marca em movimento de ação síncrona não é permitido.
Causas possíveis:
SETM(): Número máximo de marcas excedido; marca já foi ativada.
CLEARM(): A marca especificada não está dentro da faixa de valores permitida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: SETM(): utilize marcas dentro da faixa de valores; não ative marcas novamente.
CLEARM(): utilize marcas dentro da faixa de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20140 [Canal %1:] Ação síncrona de movimento: movimento do eixo de comando %2 ver alarme NC %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Alarme NC

Definições: Um alarme de NC foi detectado para o eixo de comando, que deve ser posicionado a partir da ação síncrona. O alarme de NC é indicado por um alarme da MMC no 3.° parâmetro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Veja informações de ajuda dos alarmes adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20141 [Canal %1:] Ação síncrona de movimento: tipo de eixo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O comando solicitado não é permitido no atual status do eixo ou do fuso. O alarme ocorrerá no caso de comandos de eixos (POS, MOV), comandos para o fuso vindo de ações síncronas de movimento (M3/M4/M5, SPOS), movimento acoplado (TRAILON, TRAILOF) e acoplamento de valor de comando (LEADON, LEADOF).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Primeiro parar o eixo ou desativar o acoplamento, a seguir selecionar o novo status.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20142 [Canal %1:] Eixo de comando %2: rotação do container de eixos já está liberada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: A instrução de ação síncrona não é permitida para um fuso habilitado para a rotação do container de eixos. O alarme só ocorrerá se o fuso for passado para uma outra NCU.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Transmitir a instrução de ação síncrona antes da habilitação da rotação do container de eixos ou após o término da rotação (depende da aplicação).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20143 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser acessado, está sendo controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ocorreu uma tentativa de comandar um eixo por meio de uma ação síncrona modal ou não modal. Este comando não é possível porque o eixo está sendo controlado pelo PLC.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Finalizar o controle do eixo pelo PLC retornando seu controle para o canal, ou iniciar o controle do eixo por meio de uma ação síncrona estática.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20144 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: acesso a variáveis de sistema não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Com a utilização de variáveis de sistema, é assumido que uma operação de leitura/escrita possa acessar aos dados necessários com êxito. Em caso de acessos a valores atuais de encoder ou entradas/saídas digitais o resultado depende da disponibilidade dos respectivos componentes de hardware. Se um acesso dentro das ações síncronas não fornecer qualquer valor válido, aparecerá o alarme 20144. Fora das ações síncronas o processo de leitura/escrita leva a uma parada do processamento do bloco até a aquisição dos valores. Na sequência o processamento de bloco é retomado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Antes de ler/escrever variáveis de sistema assegurar-se que é possível acessar os componentes de hardware necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20145 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: erro aritmético

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: No cálculo de uma expressão aritmética para uma ação síncrona de movimento ocorreu um estouro (p.ex. divisão por zero).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o termo incorreto da expressão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20146 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: excedeu-se nível de encadeamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Para o cálculo de expressões aritméticas em ações síncronas de movimento utiliza-se uma pilha de operandos com tamanho fixamente ajustado. No caso de termos muito complexos pode ocorrer um estouro desta pilha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o termo incorreto da expressão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20147 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: comando não executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Um dos comandos de bloco da ação síncrona não é executável, p.ex. um reset na própria ação síncrona não é permitido.
Medição nível 2
- Versões especiais não permitem medições em uma ação síncrona
- MEASA foi programado dentro de uma ação síncrona
- Medição já está ativa
- Erro de programação (veja alarme 21701)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar a ação síncrona.
Medição nível 2
Execute a tarefa de medição a partir de um programa de NC primeiramente, para aumentar a capacidade de diagnóstico. Somente a inclua na ação síncrona quando não houver qualquer erro sendo indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20148 [Canal %1:] Bloco %2 Ação síncrona de movimento: erro interno %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número do erro

Definições: Um erro interno ocorreu durante um processamento de uma ação síncrona. O código de erro é enviado para auxílio ao diagnóstico. O código deve ser anotado e reportado ao fabricante da máquina.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar a ação síncrona.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20149 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: índice ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Ao acessar uma variável na ação de sincronização de movimentos foi utilizado um índice inválido.
Exemplo: ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
O erro ocorrer quando o marcador 1 tiver um valor maior do que o número máximo de parâmetro R permitido.
Módulo PROFIBUS/PROFINET:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar um índice válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20150 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC finalizou o comando interrompido

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Indicação de que o PLC concluiu um comando interrompido (com mensagem de alarme) do gerenciamento de ferramentas - troca de ferramentas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Somente informativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20160 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC pode finalizar apenas comandos incorretamente interrompidos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Indicação de que o PLC desejou interromper um comando atualmente ativo do gerenciamento de ferramentas (troca de ferramentas); ou que não há qualquer comando ativo a ser interrompido. NCK recusou porque o status do canal indica 'ativo' (neste caso não é permitido interromper), ou 'reset' (neste caso não há nada a interromper).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Somente informativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20170 [Canal %1:] Configuração ilegal para $AC_FIFO

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A estrutura da variável FIFO MD28260 $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 determinada pelos dados de máquina MD28262 $MC_NUM_AC_FIFO, $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO não pode ser armazenada no campo de parâmetros R definido em MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Aumentar a quantidade de parâmetros R ou reduzir os elementos FIFO.
MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 $MC_START_AC_FIFO + MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO + (MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

20200 [Canal %1:] Número do fuso inválido %2 na correção geométrica precisa da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do fuso

Definições: Não existe qualquer atribuição de eixo/ fuso, para o fuso indicado no comando PUTFTOC no canal de destino.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar o programa no canal que registra a correção precisa da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20201 [Canal %1:] Fuso %2 sem ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Definições: Para que a correção precisa da ferramenta, para a ferramenta que se encontra no fuso possa ser tomada em consideração, tem que estar ativa uma parametrização de ferramenta/fuso. Este não é presentemente o caso para o fuso programado no canal de destino da correção precisa da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: 1. Alterar o programa de usinagem (escrita da correção precisa da ferramenta).
2. Introduzir a parametrização da ferramenta/fuso via programação:
- TMON (monitoração da ferramenta).
- GWPSON (seleção da ferramenta).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20203 [Canal %1:] Não há ferramenta selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Uma correção precisa de ferramenta, para a ferramenta ativa do canal %1, foi introduzida com a instrução PUTFTOC. Porém neste canal não há qualquer ferramenta ativa. Assim, a correção não pode ser efetuada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

20204 [Canal %1:] Instrução PUTFTOC não é permitida em FTOCOF

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi introduzido via instrução PUTFTOC uma correção precisa de ferramenta para o canal %1. Neste canal a correção precisa da ferramenta não está ativa. FTOCON deve estar ativo no canal de destino do comando PUTFTOC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa no canal de usinagem: selecionar FTOCON para que o canal esteja pronto para a recepção do comando PUTFTOC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20210 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valores incorretos para retificação centerless

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Não foi possível calcular um diâmetro de ferramenta (não foi especificado a rotação para o fuso) para a retificação centerless porque não é permitido neste ponto de entrada. Continua ativo o antigo valor S.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Alterar o programa.
- Selecionar novos valores de posicionamento para eixos centerless,
- ou eliminar o cálculo através de G00.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20211 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 ponto de apoio para além dos limites da área

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de apoio calculado para a retificação centerless situa-se além dos limites da área.
Dados de máquina:
MD21518 $MC_TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
MD21520 $MC_TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verificar as posições dos eixos centerless e os dados de máquina.
- Alterar o programa.
- Selecionar novos valores de posicionamento para eixos centerless
- ou eliminar o cálculo através de G00.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20300 [Canal %1:] Eixo %2 orientação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Ao movimentar o eixo de orientação (virtual) indicado, deverá ser ajustada uma orientação de ferramenta
onde a cinemática desta máquina não permite.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aborte o movimento JOG e especifique uma outra (possível)
troca de orientação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

21550 [Canal %1:] Eixo %2 movimento fora do limite de hardware não permitido. Causa: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Causa

Definições: Foi feita a tentativa de recuar um eixo escravo de um acoplamento de eixo ou um eixo de saída de uma transformação através do eixo mestre ou eixo de entrada de uma transformação. Isto não é permitido na atual situação.
Possíveis causas:
1 sentido de recuo inadmissível
2 acoplamento não sincronizado
3 recuo não permitido para o acoplamento ativo
4 reservado
5 recuo não permitido para a transformação ativa

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Soluções para a causa de erro:
1 Utilize outra direção de movimento
2 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
3 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
4 Reservado
5 Desative a transformação e movimente os eixos de forma separada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21610 [Canal %1:] Eixo %2 encoder %3 limite de frequência excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String (número do encoder)

Definições: A freqüência máxima permitida especificada no dado de máquina específico de eixo MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... número de encoder, 1 ou 2) do encoder atualmente ativo (sinal de interface específico de eixo DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)) foi excedida.
A referência do valor real para a posição mecânica de deslizamento pode ter se perdido.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Verificar o dado MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] e o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição de posição 1/2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

21612 [Canal %1:] Eixo %2 habilitação resetada, Causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa do alarme

Definições: Causa do alarme:
0: não é possível encontrar uma definição precisa da causa do alarme.
1: Falta sinal de interface DB31, ... DBX2.1 (habilitação do servo)
2: Falta sinal de interface DB31, ... DBX21.7 (habilitação de pulsos)
3: Não foi definido o sinal de acionamento DB31, ... DBX93.7 (habilitar pulsos)
4: Não foi definido o sinal de acionamento DB31, ... DBX93.5 (Acionamento pronto)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Um dos sinais de habilitação de movimento como ex. a "Habilitação do servo", "Habilitação de pulsos", seleção de inativo/encoder (somente para eixos) ou ainda uma habilitação específica de acionamento (como ex. terminal 663 no SIMODRIVE611D) foi resetado para o eixo exibido. O alarme pode ser mencionado em eixos de posicionamento, fusos ou ainda eixos do grupo geométrico.
Os eixos introduzidos no MD específico de canal MD-Array MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB são relacionados como eixos pertencentes ao grupo geométrico. Para todos eixos geométricos disponíveis deve existir a habilitação do controlador, independente se estão momentaneamente em movimento ou não!
Para SAFETY: Se for realizado o teste de parada com o eixo acoplado, é dado o alarme se existir um comando de deslocamento no teste de parada para o eixo-escravo através do grupo ELG.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controle dos sinais de interface DB31, ... DBX2.1 (habilitação do controlador), DB31, ... DBX21.7 (habilitação de pulsos), controle dos sinais de acionamento DB31, ... DBX93.7 (habilitar pulsos), DB31, ... DBX93.5 (Drive Ready), p. ex. com a indicação de estado do PLC na área de operação DIAGNÓSTICO. Controle da seleção de encoder (em eixos) assim como dos sinais liberados para controle em função do tipo de acionamento empregado (como o terminal 663 no SIMODRIVE611D, etc.)
No caso de falha do terminal que habilita o acionamento, consulte o cabeamento e o funcionamento do hardware (p. ex. funcionamento de relê) ou de outro procedimento na documentação do acionamento.
Para SAFETY: E emissão da mensagem de erro com acoplamento de valor atual ativo pode ser evitada com o aumento do MD36060 $MA_STANDSTILL_VELO_TOL (o valor padrão é 5mm).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21613 Eixo %1 comutação do sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O sistema de medição deste eixo está sendo comutado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

21614 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso de hardware %3 atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String (+, - ou +/-)

Definições: Na interface NC/PLC foi definido o sinal DB31, ... DBX12.1 / 12.0 (chave fim de curso de hardware Mais/Menos).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
1. Para eixos que já estão referenciados a chave fim de curso de software 1 ou 2 deve ser acionada antes de ser alcançada a chave fim de curso de hardware. Verificar o dado MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS, MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e a interface NC/PLC para a seleção DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (1ª/2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) e, se necessário, corrigir (programa de usuário PLC).
2. Caso o eixo ainda não esteja referenciado, então pode-se afastar o eixo em modo JOG no sentido contrário da chave fim de curso de hardware.
3. Verificar o programa de usuário PLC e a conexão do interruptor com o módulo de entrada do PLC, enquanto o eixo ainda não tiver alcançado a chave fim de curso de hardware.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

21615 [Canal %1:] Eixo %2 passou do movimento ao modo follow-up

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Este eixo foi retirado do movimento e colocado no modo "follow-up", porque a liberação do impulso do drive foi resetada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21616 [Canal %1:] Bloco %2 movimento sobreposto na comutação de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O movimento sobreposto em BCS (Sistema de coordenadas básico) altera o seu significado através da alteração da transformação e pode conduzir a movimentos de eixo não desejados.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Cancelar o movimento sobreposto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21617 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite deslocamento pelo pólo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O deslocamento comandado passa pelo pólo ou por uma área proibida da transformação.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o programa de peças (se o alarme ocorreu em modo AUTO).
Para sair da posição de alarme, a transformação tem que ser desativada (o RESET não é suficiente, já que a transformação ainda permanece ativa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21618 [Canal %1:] A partir do bloco %2 transformação ativa: movimento sobreposto é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A parte correspondente ao movimento sobreposto nos eixos envolvidos na transformação é tão grande que o movimento calculado antecipadamente pelo comando já não corresponde suficientemente às relações reais da interpolação. As singularidades de movimento, a monitoração da área de trabalho e o LookAhead dinâmico possivelmente já não são corretos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: No caso do movimento sobreposto é necessário observar uma distância de segurança suficientemente grande da trajetória dos pólos e da área limitada de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

21619 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa: movimento não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. Com TRANSMIT, os seguintes pontos podem ser as causas da falha, relacionados a transformação:
Uma área (circular) existe em torno do pólo, onde o posicionamento não é possível. Esta área é estabelecida pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado para a região central do pólo. Esta área é definida por:
- o dado de máquina (MD249.. $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...)
- a compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP..).
Onde se a compensação do comprimento da ferramenta será incluída ou não no cáculo depende do plano de trabalho selecionado (G17,..). A máquina para na borda da área onde o deslocamento não é permitido.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Modificar o programa de peças.
Corrigir a especificação incorreta da compensação do comprimento da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21620 [Canal %1:] Eixo %2 Rampa de frenagem de emergência ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A rampa de frenagem de emergência foi ativada para eixos/spindle especificados.
As seguintes causas são possíveis para ativação da rampa de frenagem de emergência:
Alarme 26052: Velocidade de trajetória para funções auxiliares está muito elevada.
Alarme 1012 : Erro de sistema com ID 550006
Alarme 1016 : Erro de sistema com ID 550003, 550005 e 550010
Solicitação de frenagem com prioridade 13 é ativada

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Reação local ao alarme.
O NC comuta para modo follow-up.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Remover ou eliminar a causa do alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21650 [Canal %1:] Eixo %2 movimento sobreposto não é permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi solicitado um movimento sobreposto para o eixo indicado, mas não permitido devido ao dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Desativar o movimento sobreposto ou alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

21660 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 conflito entre SYNACT:$AA_OFF e CORROF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Definições: No cancelamento do deslocamento de posição (offset) ($AA_OFF), via instrução de programa COR-ROF (<eixo>, 'AA_OFF') uma ação síncrona ativa foi detectada, que imediatamente acionou $AA_OFF para o eixo (DO_$AA_OFF [<eixo>]=<valor>). O cancelamento é executado e $AA_OFF não é ativado novamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21665 [Canal %1:] $AA_TOFF apagado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Se a posição da ferramenta foi mudada com RESET e uma $AA_TOFF foi ativada durante o RESET, a posição do deslocamento ($AA_TOFF) é apagada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: Modifique o RESET em $AA_TOFF_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21670 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de direção da ferramenta com $AA_TOFF activo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se um deslocamento foi ativado na direção da ferramenta pelo $AA_TOFF[i], nenhum permitido ativar nenhum bloco no qual o deslocamento do eixo [i] é modificado (mudança de plano, troca de ferramenta de corte por ferramenta de torneamento, mudanças na transformação, TRAFOOF, TCARR=0, mudança na geometria do eixo)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Modifique o programa
- Programe TOFFOF()

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21700 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição já se encontra deflexionada, flanco não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: A ponta de medição programada com o comando MEAS ou MEAW já foi deflexionada e ativou. Para um posterior processo de medição o sinal da ponta tem que ser cancelada (posição de repouso da ponta de medição).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

A indicação do eixo não tem importância no momento, mas uma avaliação específica de eixo foi planejada em um estágio posterior de desenvolvimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a posição de partida da medição e controlar os sinais do sensor de medição na interface PLC DB10 DBX107.0 / 107.1 (apalpador de medição acionado Apalpador 1/Apalpador 2). O cabo e o conector estão em ordem?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21701 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: Nível de medição 2 (MEASA, MEAWA, MEAC).
A medição programada está com um erro.
Possíveis causas:
- Modo de medição inválido
- Apalpador de medição inválido
- Encoder inválido
- Quantidade de flancos de medição inválida
- Flancos de medição iguais são programáveis apenas no modo 2
- Número Fifo inválido
- A quantidade de Fifos programados não corresponde com a quantidade de apalpadores utilizados na medição.

Outras causas:
Uma medição já está ativa (p. ex. de uma sincronização).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Correção das medições.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21702 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição interrompida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: O bloco de medição terminou (a posição final programada para o eixo foi atingida), porém a ponta de medição ativa ainda não foi deflexionado.
Medição nível 2 (MEASA, MEAWA, MEAC)
Valores medidos não podem ser convertidos para o sistema de coordenadas referido a peça (zero peça). Os valores medidos do eixo geométrico, programado na tarefa de medição, estão somente disponível no sistema de coordenadas referido a máquina (zero máquina).
Causas:
Nem todos os eixos geométricos são programados nas tarefas de medição. Pelo menos um valor medido não está presente para a conversão de volta ao sistema de coordenadas referido a peça.
Outras causas:
As tarefas de medição programadas para todos os eixos geométricos não são idênticas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os comandos de posicionamento no bloco de medição.
- A ponta de medição ativada tinha que ser comutada na posição do eixo indicada?
- Sensor de medição, cabo e conexões, distribuidor, e terminais estão em ordem ?

Programar todos os eixos geométricos explicitamente, ou programar os deslocamentos com a instrução POS[eixo].

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21703 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição não se encontra deflexionada, flanco não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Definições: O apalpador de medição selecionado não está (!) defletido e por isso que não pode determinar nenhum valor de medição do estado não defletido até o estado defletido.
Medição nível 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
O estado defletido do apalpador de medição, no momento inicial da medição, é idêntico com o primeiro flanco de medição programado. A verificação somente é realizada em modo 2.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar a ponta de medição
- Verificar a posição de partida para a medição
- Verificar o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21740 Valor de saída para saída analógica No. %1 limitado

Parâmetros: %1 = N.º. da Saída

Definições: O campo de valores da saída analógica n é limitado através do dado de máquina MD10330 $MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Com $A_OUTA[..] = x não programar valores superiores do que os permitidos no respectivo dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21750 Erro na saída dos sinais de came via temporizador

Definições: A saída de sinal ativado via MD10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK por meio de temporizador de hardware (independente do clock padrão) não funcionou. Causa: ciclo Ipo superior a 15ms.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Reduzir o ciclo de Ipo (se for possível).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

21760 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções auxiliares programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número de funções auxiliares programadas ultrapassou o número máximo permitido. Pode ocorrer o alarme juntamente com ações síncronas de movimento: o número máximo de funções auxiliares não pode ser ultrapassado no bloco de movimento e nas ações síncronas de movimento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21800 [Canal %1:] Valor desejado de peças %2 atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme é ativado através do MD27880 $MC_PART_COUNTER, Bit 1. O número de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS ou $AC_SPECIAL_PARTS) é o mesmo ou maior que o valor programado para quantidade de peças requisitadas ($AC_REQUIRED_PARTS). Simultaneamente é dado o sinal VDI de canal "Setpoint de peças alcançado". O valor para quantidade de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS) é resetado, enquanto o valor do $AC_SPECIAL_PARTS é mantido.
Nota:
A comparação nominal-real das peças somente é realizada após o NC-Start.
Para isso é requerida a condição $AC_REQUIRED_PARTS > 0. Com um valor negativo do $AC_REQUIRED_PARTS
todas as contagens de peças ativadas através do MD27880 $MC_PART_COUNTER são congeladas no estado alcançado e a
comparação de valores nominais e reais é descontinuada.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apagar a mensagem de alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22000 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 troca de gama não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22005 [Canal %1:] Fuso %2 gama de transmissão selecionada %3 selecionada não configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Nível transm.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... O DO M44 ou DO M45 é programado em ações de sincronização para o respectivo fuso
* ... O DO M70 é programado e o dado de máquina MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22010 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 o estágio de engrenamento atual é diferente do estágio requisitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A troca de gama requisitada foi concluída. O atual estágio de engrenamento reportado pelo PLC não corresponde ao estágio solicitado pelo NC. Nota: sempre que possível o estágio de engrenamento deverá ser acoplado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22011 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 troca para o estágio de engrenamento programado não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Quando do cancelamento da função 'Avanço de teste' (DryRun), 'Teste de programa' (Program test) e 'Procura via programa de teste' (SearchRunByProgTest), não é possível trocar posteriormente o estágio de engrenamento, no módulo Repos, a um anterior estágio de engrenamento. Este é o caso, se no bloco de cancelamento, o fuso não estiver ativo em controle de velocidade, estiver em segmento, ou envolvido em alguma transformação. A posterior troca de gama com o cancelamento das funções anteriormente mencionadas é evitada zerando o bit 2 do dado de máquina $MA_SPIND_FUNCTION_MASK 35035 SPIND_FUNCTION_MASK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar no bloco de cancelamento, ou em procura de bloco, no bloco procurado, para o modo de controle de velocidade do fuso (M03, M04, M05, SPCOF). Zerar o bit 2 do dado de máquina MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22012 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre %3 no modo de simulação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Definições: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo mestre está no modo de simulação e o fuso/eixo secundário não está neste modo.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Passar o fuso/eixo secundário para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo mestre (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22013 [Canal %1:] Bloco %2 fuso secundário %3 no modo de simulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo secundário está no modo de simulação e o fuso/eixo mestre não está neste modo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Passar o fuso/eixo mestre para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo secundário (MD30130$MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22014 [Canal %1:] Bloco %2. a dinâmica do fuso mestre %3 e o fuso secundário %4 é muito variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre
%4 = Número do fuso secundário

Definições: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se os fusos/eixos variam muito em sua dinâmica. As dinâmicas dependem de muitos ajustes: controle básico feedforward, dados do bloco de parâmetros, primeiro de todos os fatores KV, tempo de balanceamento, etc., modo feedforward e parâmetros de ajuste do feedforward, modo de operação FIPO, filtro jerk e ajustes dinâmico do filtro, DSC ligado/desligado. Para isso também são considerados os seguintes dados de máquina: MD32620 $MA_FFW_MODE, MD32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT, MD33000 $MA_FIPO_TYPE, VEL_FFW_TIME, MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN, MD32410 $MA_AX_JERK_TIME, MD32644 $MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, MD37600 $MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, MD37602 $MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, MD10082 $MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Utilizar fusos/eixos de mesma dinâmica. Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22015 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Falta de reposta dinâmica para o movimento suplementar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: A diferença de movimento do fuso escravo não pode ser executada devido à falta na velocidade. O acoplamento está consumindo toda a resposta dinâmica. O fuso escravo já está girando em sua máxima velocidade. No programa uma paralização completa poderá ocorrer. O alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit26 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduza a velocidade do fuso mestre

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22016 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Fuso na janela de aceleração reduzida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: O fuso escravo é comandado através de controle de posição. Movimentos adicionais do fuso escravo não devem ultrapassar os limites lineares do motor utilizado. Em outros casos, desvios de contorno ou alarmes do servo podem aparecer. A monitoração se refere à configuração no dado de máquina MD35220 $MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Se a situação é controlada pelo usuário, o alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit25 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Utilize acoplamento do tipo VV e safeguard SPCOF para os fusos mestre e escravo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22018 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo fino' não alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Definições: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo fino.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] não foi alcançada a tolerância:
MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE e MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] e o MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou o MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22019 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo aproximado' não alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Definições: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo aproximado.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] não foi alcançada a tolerância:
MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE e MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] e o MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou o MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22020 [Canal %1:] Bloco %3 Fuso %2 Não atingida posição de mudança do nível de transmissão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Através da configuração do dado de máquina MD35010 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn]=2, o fuso é deslocado até a posição armazenada no dadoMD35012 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] antes da troca da gama. A posição de troca de gama solicitada não foi alcançada.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrija a sequência no PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22022 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 Marcha de transmissão %4 esperada para modo de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Nível transm.

Definições: A marcha de transmissão solicitada para o modo de eixo não está engatada.
No MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE existe uma marcha de transmissão configurada onde o fuso deverá encontrar-se em modo de eixo. Durante a mudança do fuso para o modo de eixo é feito o controle desta marcha de transmissão. Neste caso deve-se comparar a marcha de transmissão projetada com a mencionada pelo PLC (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX16.0. - .2 (Marcha real A até C)).
Este alarme aparece quando estas informações não forem iguais.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar M70 antes da passagem para o modo de eixo. Com isso a marcha de transmissão configurada no MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é engatada automaticamente.
Caso a marcha de transmissão configurada estiver ativa, não será solicitada nenhuma mudança de marcha. O M40 permanece ativo durante toda mudança de marchas de transmissão.
Observar MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22030 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Definições: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22033 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 Diagnóstico 'Correção de sincronismo' %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso
%4 = Diagnóstico

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Durante o "Correção de sincronismo" ocorreu a seguinte situação:
- Diagnóstico 1: Com o Reset de tecla é finalizado um movimento de correção existente.
- Diagnóstico 2: O movimento de correção foi cancelado.
- Diagnóstico 3: Gravação de valor de correção não permitido. O movimento de correção é parado.
- Diagnóstico 4: O movimento de correção é parado imediatamente. (p. ex. G74 Aproximação do ponto de referência)
- Diagnóstico 5: Retardo do movimento de correção: Valor de aceleração usado por outros movimentos.
- Diagnóstico 6: Retardo do movimento de correção: Velocidade usada por outros movimentos.
- Diagnóstico 7: Retardo do movimento de correção: a velocidade máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXVELO_INFO[n].
- Diagnóstico 8: Retardo do movimento de correção: a aceleração máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXACC_INFO[n].

O dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK ativa este alarme:
- Bit9 = 1 para diagnóstico 1 à 6
- Bit12 = 1 para diagnóstico 7 à 8

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativação do alarme com o dado de máquina MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit9 = 0 ou Bit12 = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22034 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso escravo %3 Foi colocado o sinal PLC 'Habilitação de sobreposição'

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Definições: Os sinais de PLC DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' e DB31.., DBX26.4 'Habilitação da sobreposição' não podem ser definidos simultaneamente no CPSETTYPE="COUP". Quando existir um movimento sobreposto no fuso-escravo, o valor de correção $AA_COUP_CORR[Sn] não pode ser calculado corretamente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Passar o sinal PLC DB31.., DBX26.4 'Habilitação de sobreposição' para 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22035 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 O valor de correção não pode ser determinado (motivo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso
%4 = Razão

Definições: A determinação do valor de correção ($AA_COUP_CORR[Sn]) desejada através do sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX31.6 (correção de sincronismo) não pode ser executada. O valor de correção não pode ser calculado corretamente. Os motivos para isso podem ser:
- Motivo 1: O eixo-escravo não é um fuso projetado.
- Motivo 2: O acoplamento tem mais de um eixo-mestre ativo.
- Motivo 3: O eixo-mestre não é um fuso projetado.
- Motivo 4: O fator de acoplamento (quociente de CPLNUM e CPLDEN) não é 1 nem -1.
- Motivo 5: CPLSETVAL = "cmdvel".
- Motivo 6: Um componente de movimento independente (sinal de interface VDI DB31.., DBX98.4 = 1) do fuso-escravo está ativo.
- Motivo 7: Não existe nenhum sincronismo de valor nominal no fuso-escravo.
- Motivo 8: O sincronismo de setpoint teve nova queda.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para os motivos mencionados existem as seguintes soluções:
- Motivo 1 até 5: O acoplamento deve ser reprojetado / reprogramado.
- Motivo 6 e 7: Esperar com a definição do sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' até o resultado do sinal de interface VDI DB31.., DBX99.4 'Sincronismo em andamento' = 0 e do DB31.., DBX98.4 'Movimento sobreposto' = 0.
- Motivo 8: Esperar com a definição do sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' até que o eixo-escravo/fuso possa seguir os valores mestres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22036 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/spindle %3 Correção de sincronismo não é possível(causa %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso
%4 = Razão

Definições: Atualmente a correção de sincronismo desejada não pode ser considerada pelo sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou através da descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn]. Os motivos para isso podem ser:
- Causa 1: A aproximação do ponto de referência ou a sincronização de marca zero para spindles está ativa.
- Causa 2: Está ativo a eliminação da correção de sincronismo.
- Causa 3: Não é permitido escrever.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Com a definição do sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou com a descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn], esperar até estarem novamente disponíveis os requisitos de processamento do valor de correção:
- Causa 1: Aproximação do ponto de referência / a sincronização de marca zero completa.
- Causa 2 : Eliminação da sincronização completa de correção.
- Causa 3 : Escrita permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22037 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Definições: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado, pois o sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' foi atribuído à 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22038 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/Spindle %3 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Definições: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado, pois o valor atribuído à VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' foi alterado para 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22040 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 não está referenciado com marca zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peça NC. Estabelecer a sincronização de marca zero através de posicionamento, através de rotação (mín. 1 rotação) em modo de controle de rotação ou G74 antes de ligar a função geradora do alarme.
Se foi programado intencionalmente, o alarme pode ser suprimido durante o controle cíclico com o controle de posição já ativado através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22045 Bloco %2 fuso/eixo %3 não disponível no canal %1, porque está ativo no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número do canal no qual atualmente está ativo o fuso/eixo

Definições: O fuso/eixo indicado é requerido para a correta execução de uma função no canal %1, porém o fuso/eixo está atualmente ativo no canal %4. Esta situação só pode ocorrer com a troca de eixos. Cenário do problema: Foi programado um acoplamento com fusos sincronizados. O fuso/eixo mestre não se encontra, no momento do acoplamento, no canal para o qual foi programado o acoplamento (COUPON).O fuso/eixo mestre pode ser comandado através do FC18 ou por ações síncronas. No caso do FC18, o fuso/eixo mestre deve estar configurado no canal que ativar o acoplamento. Após ter terminado o comando via FC18 o fuso/eixo mestre não deve ser configurado via PLC, a um outro canal, enquanto o acoplamento estiver ativo (sinais de interface VDI).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Inserir no programa de peça, antes de ativar o acoplamento, um GET para o fuso/eixo mestre ou
- Configurar o fuso/eixo mestre via PLC ao canal que liga o acoplamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22050 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Não há transição da regulação do número de rotações para a regulação da posição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: - Foi programada uma parada orientada para fuso (SPOS/SPOSA) ou o fuso foi comutado para controle de posicionamento via SPCON, mas não foi definido nenhum encoder para o fuso.
- Ao ativar o controle de posicionamento, o valor da rotação do fuso é maior que o valor limite de rotação do sistema de medição.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Fuso sem encoder instalado: qualquer instrução de comando que requeira um encoder para o fuso deve ser evitada.
Fuso com encoder instalado: introduzir o número do encoder do fuso utilizado, através do MD30200 $MA_NUM_ENCS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22051 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 marca de referência não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: No momento do referenciamento, o fuso girou um percurso superior ao do dado de máquina específico de eixo MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, sem obter um sinal de marca de referência. A verificação é efetuada quando do posicionamento do fuso com SPOS ou SPOSA, se o fuso ainda não tiver sido comandado com controle de velocidade (S=...).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. O valor introduzido indica a distância em [mm] ou em [graus] entre 2 marcas zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22052 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade zero na troca de bloco não foi atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: O fuso indicado foi programado como fuso ou como eixo, apesar de ainda estar a ativo um processo de posicionamento, de um bloco anterior (com SPOSA ... posicionamento do fuso além do limite do bloco).
Exemplo:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 S2 = 1000 M2 = 04; Erro caso o fuso S2 ainda esteja em operação; de posicionamento, pelo comando efetuado no bloco N100!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Antes de uma nova programação do fuso/eixo via a instrução SPOSA deverá ser ativada uma espera via comando WAITS, até que o fuso atinja a posição desejada.
Exemplo:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 WAITS (2)
N126 S2 = 1000 M2 = 04

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22053 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 modo de referencia não é admitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: No SPOS/SPOSA com um encoder absoluto somente é suportado o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 2! O MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 nunca é suportado pelo SPOS/SPOSA!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Alterar o MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou comutar para JOG+REF e depois proceder com o referenciamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22054 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Sinal de estampar não claro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Se o sinal de puncionamento for irregular entre os golpes de puncionamento, este alarme será gerado de acordo com o dado de máquina

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Indicação de condição pobre de puncionamento hidráulico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22055 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade de posicionamento configurada muito elevada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC. Efetuar a sincronização da marca zero posicionando, ou girando (ao menos uma volta), em controle de velocidade ou programando G74 antes de ativar a função que provocou o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22057 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22058 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22060 [Canal %1:] Controle de posicionamento esperado para eixo/fuso %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O tipo de acoplamento programado (DV, AV) ou a função programada exige o controle de posicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar o controle de posicionamento exigido, p.ex. pela programação de SPCON.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

22062 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) não é atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A velocidade configurada para a busca da marca zero não foi atingida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar as limitações ativas para o giro do fuso. Configurar uma rotação menor para busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a banda de tolerância para a velocidade atual MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Programar um modo diferente de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22064 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A velocidade de busca da marca de referência é muito alta. O limite de frequência do encoder foi excedido para o sistema de medição ativo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Configurar rotação baixa de busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a configuração de freqüência limite do encoder MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT e MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Ajustar outro modo de referenciamento (MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22065 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A ferramenta não pode ser movimentada, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: O comando de movimento de ferramenta desejado - emitido pela MMC ou PLC - não é possível. A ferramenta especificada não está contida no magazine desejado. (NCK não pode conter ferramentas não parametrizadas no magazine. Com este tipo de ferramenta, nenhuma operação (movimento, troca) pode ser executado.)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique se a ferramenta está contida no magazine desejado ou programe outra ferramenta para a troca.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22066 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A troca de ferramentas não é possível, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não se encontra no magazine indicado. (NCK pode conter ferramentas que não são atribuídas a um magazine. Com tais ferramentas não podem ser efetuadas nenhuma operação (movimentação, troca)).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Assegurar-se que a ferramenta indicada se encontre no magazine desejado ou selecionar uma outra ferramenta que deve ser trocada.
- Verificar se os dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 $MC_START_MODE_MASK e o dado de máquina a eles associado MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME condizem com os dados atuais definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22067 [Canal %1:] Gerenciam. de ferramentas: troca de ferramentas não é possível, porque não há ferramenta pronta para operar no grupo de ferramentas %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)

Definições: A troca de ferramentas desejada não é possível. O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p.ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas
- Ou pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22068 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: não há ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (identificador)

Definições: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O alarme pode, pr. ex. ocorrer em conjunto com o alarme 14710 (erro da geração do bloco INIT). Nesta situação especial a NCK tenta, pe. ex. substituir a ferramenta que está bloqueada no fuso por uma ferramenta disponível (mas que não existe neste caso de erro).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Este conflito deve ser solucionado pelo operador, p. ex. removendo do fuso a ferramenta que está no fuso através de um comando de movimento (p. ex. mediante controle MMC)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Se um alarme ocorrer na programação TCA: Foi programado um número duplo >0?
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22069 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: Nenhuma ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (Identificador)
%4 = Nome do programa

Definições: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O parâmetro %4 = Nome de programa facilita a identificação do programa que contém o comando de programa causador (seleção da ferramenta). Isto pode ser uma subrotina, ciclo ou similar que não pode ser mais identificado no display. Se o parâmetro não for especificado, então é o programa atualmente indicado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22070 [Unidade TO %1:] Trocar a ferramenta %2 no magazine. Repetir o backup dos dados

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número T da ferramenta

Definições: O alarme somente será possível na NCK com a função de gerenciamento de ferramentas ativa. (WZV = gerenciamento de ferramentas) Um backup de dados da ferramenta/magazine foi inicializado.
Neste caso foi constatado que ainda são encontradas ferramentas no magazine intermediário (=fuso, garra, ...). No backup, estas ferramentas perdem a informação para qual magazine e lugar no magazine elas estão atribuídas.
Por isso que faz sentido, uma vez decidida a restauração dos dados, depositar todas ferramentas no magazine quando for realizado o backup de dados.
Se este não for o caso, então no recarregamento temos os dados dos lugares do magazine que possuem o estado 'reservado'. Este estado 'reservado' dever ser, se possível, resetado manualmente.
Nas ferramentas com codificação de lugar fixo, a perda da informação de seu lugar no magazine é equivalente com a busca de lugares vazios geral, quando retornada ao magazine.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Certifique-se, antes do backup de dados, de que não ficou nenhuma ferramenta no magazine intermediário. Repetir o backup de dados depois de remover as ferramentas do magazine intermediário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22071 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 está ativa, mas não na área observada do magazine

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Identificador da ferramenta
%3 = -Não usado-

Definições: O alarme só pode ocorrer com a função gerenciamento de ferramentas ativa na NCK. A instrução de comando SETTA foi programada ou a ação de operação correspondente foi executada via MMC, PLC... O alarme pode também ser ativado automaticamente pela NCK, na função de utilização de agrupamento. Foi detectado que mais de uma ferramenta do agrupamento de ferramentas (ferramentas com o mesmo nome/identificador) tem o status 'ativa'.
A ferramenta especificada é
de um magazine não considerado,
de um grupamento de ferramentas não considerado
de um grupamento de utilização não ativo
de um buffer temporário (nem magazine nem grupamento).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O alarme se destina somente para informação. Se somente uma ferramenta do grupo pode ser ativada de cada vez, por razões tecnológicas, ou por razões de visualização, o status de 'ativa' deve ser cancelado para a ferramenta que está causando o erro.
Por outro lado, o alarme pode ser ignorado ou mesmo suprimido via dados de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Causas típicas para a presença do alarme, se o operador trabalha com a função 'Números D definidos', o qual podem ser mostrados na MMC Siemens somente de uma forma definida, se exatamente uma ferramenta do grupamento de ferramentas tem o status de 'ativa'.
Antes da usinagem ser iniciada, ou antes do comando SETTA (ou a operação na MMC correspondente) ser utilizado, todas as ferramentas do magazine devem ter o status 'desativada'.
Uma opção para se obter isto é programar a instrução SETTIA (ou a operação na MMC correspondente, ...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22100 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valor de rotações do mandril excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: A rotação atual do fuso é maior do que a rotação máxima configurada no dado de máquina MD35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT devido a uma tolerância de 10 por cento (ajuste fixo).
Com a otimização do fabricante do drive e a configuração da transmissão, ambas realizadas corretamente, este alarme não deveria aparecer.
Este alarme pode ser reconfigurado através do MD 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar) no 'BAG not ready'.
Nota: A reconfiguração atinge todos alarmes com a reação de alarme 'Chan not ready'.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados da colocação em funcionamento e da otimização do acionamento conforme as instruções para colocação em funcionamento.
Aumentar a janela de tolerância no dado de máquina MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

22101 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade máxima excedida para re-sincronização do encoder

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Foi excedida a velocidade máxima do encoder com as funções G33, G95, G96 ou G97. A referência à velocidade e não mais é possível. O NC reduz a velocidade desejada, nas funções acima mencionadas, até que o encoder ativo esteja em condições de funcionar novamente. O alarme é emitido caso o encoder continue a sinalizar a falha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Programar limitação de velocidade com G26.
- Reduzir a velocidade máxima nos dados de máquina apropriados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22150 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade máxima excedida para o controle de posicionamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Definições: Excedeu-se, em SPCON, a velocidade máxima do encoder. O controle de posicionamento já não é mais possível. O NC reduz a velocidade desejada, nas funções acima mencionadas, até que o encoder ativo esteja em condições de funcionar novamente. O alarme é emitido caso o encoder continue a sinalizar a falha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Programar limitação de velocidade com G26.
- Reduzir a velocidade máxima nos dados de máquina apropriados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22200 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Na abertura de roscas com mandril de compensação (G63) o eixo de avanço foi parado através da interface do NC/PLC, mas o fuso continua a rodar. A rosca e também o macho foram eventualmente danificados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar no programa de PLC, para que com a abertura de roscas ativa não se possa ativar qualquer parada de eixo. Se tiver que ser interrompido o processo de perfuração de roscas em caso de estados críticos da máquina, devem imobilizar-se simultaneamente os fusos e os eixos. Desvios menores são posteriormente corrigidos pelo mandril de compensação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22250 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O movimento do eixo de corte de rosca foi interrompido durante uma operação de rosqueamento. A parada pode ser causada por sinais VDI que causam uma interrupção do avanço.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de parada específicos de eixo e de fuso DB31, ... DBX4.3 (parada do fuso).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22260 [Canal %1:] Fuso %2 a rosca pode ser danificada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Número de bloco

Definições: No caso da operação BLOCO À BLOCO ter sido selecionada e de um encadeamento de blocos de rosqueamento, surgem pausas após o processamento de cada bloco até que for executado uma nova partida de ciclo NC.
No modo normal de bloco à bloco, o programa é interrompido por um nível superior de lógica somente nos limites de bloco nos quais não podem surgir nenhuma violação ou erros de contorno. No caso de blocos de rosqueamento encadeados, isto vale após o último bloco de rosqueamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso esteja programado apenas um bloco de rosqueamento, a mensagem de alarme pode ser ignorada.
No caso de vários blocos de rosqueamento sucessivos, não executar esse segmento do programa no modo automático BLOCO À BLOCO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22270 [Canal %1:] Bloco %2 Velocidade máxima alcançada durante o rosqueamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Posição

Definições: Para determinar o problema são informados os seguintes parâmetros adicionais:
1. 'Posição' (sem identificador de eixo precedido): O avanço máximo do eixo de rosqueamento foi alcançado na posição de eixo indicada.
2. 'Fuso-mestre': O controle de posição foi alterada para o fuso durante o rosqueamento. Com isso podem resultar irregularidades durante a operação de rosqueamento.
3. 'Eixo de rosqueamento, velocidade': É indicado o eixo ao qual se refere o passo. Este não pode seguir as definições do fuso. A velocidade máxima de eixo possível é indicada como parâmetro.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Rotação de fuso pré-definida (programa de peça, FC18, ação de sincronização)
- Controle do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a rotação do fuso (passo da rosca, alteração do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22275 [Canal %1:] Bloco %2 atingida a velocidade zero para o eixo de rosqueamento na posição %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Posição

Definições: Durante a abertura de roscas com G35, foi atingida velocidade zero de deslocamento para o eixo na posição indicada, devido à diminuição linear do passo de rosca. A posição de parada do eixo de rosqueamento depende de:
- Diminuição programada do passo da rosca.
- Comprimento da rosca.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar pelo menos um dos fatores de influência referidos acima.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22280 [Canal %1:] Bloco %2 curso de aceleração programado muito pequeno %3, necessário %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Curso de aceleração programado
%4 = Curso de aceleração necessário

Definições: Para manter o curso de aceleração programado, o movimento causa uma sobrecarga no eixo de rosqueamento. Com o intuito de acelerar o eixo dentro de sua resposta dinâmica programada, o comprimento do curso de aceleração deve ser, pelo menos, o valor indicado no parâmetro %4.
O alarme é do tipo tecnológico e é emitido sempre que o bit 2 do dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver ativo. A softkey da MMC 'Suporte tecnológico' ativa e desativa este bit diretamente no MD.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar o programa de peça ou zerar o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22290 [Canal %1:] A operação do fuso para fuso/eixo %2 transformado não é possível (Causa: Código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB31, ... DBX30.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB31, ... DBX30.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB31, ... DBX30.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB31, ... DBX30.4 (posicionamento do fuso).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22295 Canal %1 Spindle %2 função DBB30 não possível (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: A solicitação de funcionamento através do PLC pela interface DBB30 não pode ser realizado. A causa é especificada pelo código de erro.
Código de erros:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22296 Canal %1 Spindle %2 Erro na mudança de marchas de transmissão (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: Um erro ocorreu durante mudança de marchas de transmissão. A causa é especificada por um código de erro.
Código de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22297 Canal %1 Spindle %2 função FC18 não é possível (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Definições: O funcionamento solicitado pelo PLC através da interface FC18 não pode ser executado. A causa é especificada por um código de erro.
Códigos de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22320 [Canal %1:] Bloco %2 bloco de dados PUTFTOCF não pode ser transferido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A transferência cíclica do bloco de dados PUTFTOCF (correção precisa de ferramentas) não pôde ser efetuada, pois a área de transferência já se encontra ocupada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o programa de peças, especialmente o dos outros canais. Está sendo transferido um bloco de dados por um outro canal?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22321 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET não é permitido durante o movimento de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Um comando 'Preset' foi enviado da MMC ou do PLC durante o movimento de um eixo, no modo Jog.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o eixo esteja parado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22322 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET: valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O valor de Preset introduzido é excessivo (estouro no formato dos números)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Utilizar valores de Preset mais adequados (menores).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22400 [Canal %1:] Opção 'manivela de contorno' não criada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A função "manivela de contorno" foi ativada sem a opção necessária.
Se o alarme ocorre
- com a seleção da manivela de contorno via PLC, então a manivela de contorno deverá ser desselecionada para dar prosseguimento ao programa
- devido à programação de FD=0, então o programa pode ser corrigido e continuado com o bloco de correção e NCSTART.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Criar opção
- Retomar a ativação da função 'manivela de contorno'
- Alterar o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25000 Eixo %1 falha de hardware no encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente ativo (sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 = 1 (sistema de medição de posição 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 1 (sistema de medição de posição 2)), não estão na mesma fase ou indicam um curto-circuito ao terra.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25010.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o conector do circuito de medição quanto ao contato correto. Controlar os sinais de encoder, substituir sensor de medição em caso de falhas.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

25001 Eixo %1 falha de hardware no encoder passivo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente inativo, não estão na mesma fase ou indicam um curto à massa/curto-circuito.
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25011.
O MDMD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de Reset presente pelo alarme de Cancel 25011.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o conector do circuito de medição quanto ao contato correto. Controlar os sinais de encoder, substituir sensor de medição em caso de falhas.
Desativar a monitoração com o respectivo sinal de interface DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 0 (sistema de medição de posição 1/2).
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25010 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O encoder usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset presente ao invés do alarme de Poweron 25000.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25011 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O encoder não usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).
Apenas para PROFIdrive:
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset ao invés do alarme de Poweron 25001.
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Cancel ao invés do alarme de Reset 25001.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25020 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para PROFIdrive:
Os pulsos do encoder de medição de posição entre 2 pulsos de marca zero são contatos e avaliados quanto à plausibilidade (a funcionalidade e eventual parametrização do controle de plausibilidade são realizados no lado do acionamento, os detalhes devem ser consultados na documentação do acionamento) e informados ao comando através de um telegrama PROFIdrive (interface do encoder), e o alarme é disparado conforme o resultado.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Os desvios podem resultar através de erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encoder ou da eletrônica de avaliação usada no controle de posição do encoder utilizado. Por isso que se deve controlar o desvio de valores reais:
1. Trecho de transmissão: Controlar o conector de valores reais quanto ao contato correto, o cabo do encoder quanto à condutibilidade, verificar curto à massa e curto-circuito (Mau contato?).
2. Pulsos do encoder: A alimentação de corrente do encoder está dentro dos limites de tolerância?

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

3. Eletrônica de avaliação: Substituição/reconfiguração do módulo de acionamento ou de encoder utilizado.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 0 ou 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25021 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A monitoração refere-se ao encoder que não é utilizado pelo controle de posição! (NC/PLC-Nahtstellensignal DB31, ... DBX1.5 = 0 (sistema de medição de posição 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 0 (sistema de medição de posição 2))
As demais explanações são similares às explanações do alarme 25020.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Os desvios podem resultar através de erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encoder ou da eletrônica de avaliação usada no controle de posição do encoder não utilizado. Por isso que se deve controlar o desvio de valores reais:
1. Trecho de transmissão: Controlar o conector de valores reais quanto ao contato correto, o cabo do encoder quanto à condutibilidade, verificar curto à massa e curto-circuito (Mau contato?).
2. Pulsos do encoder: A alimentação de corrente do encoder está dentro dos limites de tolerância?
3. Eletrônica de avaliação: Substituição/reconfiguração do módulo de acionamento ou de encoder utilizado.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 0 ou 100 (n = número de encoder: 1, 2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25022 Eixo %1 encoder %2 detectado problema %3

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Identificação precisa do erro

Definições: Este alarme somente aparece em encoders absolutos:
a. Aviso sobre um ajuste incorreto do encoder absoluto (no SIMODRIVE611D ou em acionamentos PROFIdrive), isto é, quando o MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE tiver o valor 0. Neste caso é retornado um 0 como identificação precisa de erro.
b. Apenas no SIMODRIVE611D, se para o encoder absoluto haver uma monitoração de marca zero ativada (veja MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING): Neste caso a posição absoluta do encoder absoluto não pôde ser lida isenta de erros:
Significado das identificações precisas de erro:
(Bit 0 Não usado)
Bit 1 Erro de paridade
Bit 2 Bit de alarme do encoder
Bit 3 Erro CRC
Bit 4 Timeout - Falta bit de Start na transmissão EnDat
Somente exibição deste alarme, pois a posição absoluta neste momento para o controle/contorno propriamente dito não é necessária.
A ocorrência freqüente deste alarme significa que a transmissão do encoder absoluto ou o encoder absoluto mesmo está danificado e uma das seguintes situações de seleção de encoder ou de Power On eventualmente mediu um valor absoluto incorreto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: a. Verificar o ajuste do encoder (referência de máquina) e se necessário reajustar o encoder.
b. Substituir o encoder, substituir e blindar o cabo de encoder (ou desativar a monitoração de marca zero).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

25030 Eixo %1 alarme de velocidade atual

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Se o eixo possui pelo menos um encoder ativo, a velocidade real do eixo é verificada ciclicamente no ciclo IPO. Se não houver nenhum erro, a velocidade real nunca poderá ser maior do que a especificada no dado de máquina específico de eixo MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT (valor limite para monitoração de velocidade). Este valor limite em [mm/min, rot./min] é especificado em aprox. 5 - 10 % maior do que a velocidade de deslocamento máxima que pode ocorrer. Através de falha de acionamento podem ocorrer excessos de velocidade, que resultam em alarme.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- specionar o cabo de setpoint de rotação (cabo Bus).
- rificar os valores reais e o sentido de controle de posição.
- ocar o sentido de controle de posição se o eixo passar sem ser controlado -> MD32110 $MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
- mentar o valor de monitoração no MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25031 Eixo %1 velocidade real - limite de aviso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O atual valor real de velocidade excede 80% do valor limite definido no dado de máquina (critério interno de teste, ativado através do MD36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, Bit0)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25040 Eixo %1 monitoração de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O NC monitora a parada da posição em estado de velocidade zero. A monitoração é iniciada após um tempo ajustável específico de eixo no dado de máquina MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, depois que a interpolação for concluída. É realizada uma monitoração contínua para saber se o eixo permanece dentro do limite de tolerância do MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL.
São possíveis os seguintes casos:
1. O sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação de controlador) é zero, pois o eixo está fixado mecanicamente. Através de influências mecânicas (p. ex. alta pressão de usinagem) o eixo é pressionado para fora da tolerância de posição permitida.
2. Com o circuito de controle de posição fechado (sem fixação) - o sinal de interface NC/PLC DB31, ... DBX2.1 (habilitação de controlador) é "1" - o eixo é pressionado para fora de sua posição através de elevadas forças mecânicas com uma pequena amplificação no circuito de controle de posição.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Verificar e se necessário aumentar o MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME e o MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL. O valor deve ser maior que o dado de máquina "Parada precisa - grossa" (MD36000$MA_STOP_LIMIT_COARSE).
- Estimar as forças de usinagem e reduzir, se for necessário o avanço ou aumentar a rotação do fuso.
- Aumentar a pressão do freio.
- Aumentar o ganho do circuito de regulação através de uma melhor otimização (fator Kv MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN, acionamento SIMODRIVE611D).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25042 Eixo %1 monitoração de velocidade zero com limitação de torque/força

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A posição final definida não foi atingida durante o tempo especificado no dado de máquina.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção:
- Se o torque do drive (FXST) estiver muito baixo, i.é. a força do motor não bastar para atingir a posição final: aumentar -> FXST.
- Se a usinagem da peça for muito lenta, poderá causar um atraso no alcance da posição final: aumentar -> MD36042 $MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25050 Eixo %1 monitoração de contorno

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A NCK calcula para cada ponto de interpolação de um eixo (valor nominal) o valor atual que devia resultar, baseado em um modelo interno. Se a diferença entre este valor atual calculado e o verdadeiro valor atual da máquina for maior que a margem estabelecida no dado de máquina MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, ocorrerá a parada do programa com a emissão de uma mensagem de alarme.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar a área de service autorizada.
- Verificar se o valor de tolerância do MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, não é excessivamente pequeno.
- Verificar a otimização da malha de posicionamento (fator Kv no dado de máquina MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), para averiguar se o eixo segue o valor nominal sem "overshooting". Caso contrário, dever ser melhorada a otimização do regulador de velocidade ou reduzir o fator Kv.
- Melhoria da otimização do regulador de velocidade.
- Verificar a mecânica (deslocamento suave, massa inercial).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

25060 Eixo %1 limite máximo de valor de comando atingido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O valor nominal da rotação tem seu limite superior excedido por mais tempo que o permitido.
O valor nominal de rotação é limitado em porcentagem com o dado de máquina MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT específico de eixo. O valor de entrada de 100% corresponde à rotação nominal do motor e com isso a velocidade do avanço rápido (valores padrão: p. ex. 840D=110%).
Para SINAMICS: O parâmetro de acionamento p1082 também tem um efeito limitador.
Ultrapassagens rápidas são toleradas, se não durarem mais tempo que o permitido no dado de máquina MD36220 $MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME específico de eixo. O valor nominal é limitado durante este tempo pelo valor máximo ajustado (MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Este alarme não deveria ocorrer se o controlador de acionamento e demais condições de usinagem estiverem corretamente ajustados.
- Controlar valores reais: mobilidade local forçada da unidade de avanço, colapso de rotação através do torque gerado pelo contato da peça com a ferramenta, deslocamento contra este obstáculo fixo, entre outros.
- Controlar o sentido de controle de posição: O eixo passa sem ser controlado (não para acionamentos SIMODRIVE611D)?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25070 Eixo %1 limite de drift excedido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Apenas para acionamentos analógicos:
O valor máximo permitido para o desvio (valor de desvio interno e integrado da compensação automática de desvios) foi excedido na última compensação! O valor máximo permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36710 $MA_DRIFT_LIMIT. O valor de desvio mesmo não sofre limitações.
Compensação automática de desvios: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=1
O desvio entre as posições nominal e real (drift) é verificado ciclicamente em ciclo IPO e com os eixos parados para ser compensado automaticamente em zero, através da integração lenta de um valor de desvio interno.
Compensação de desvios manual: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=0
No dado de máquina MD36720 $MA_DRIFT_VALUE pode ser adicionado um offset estático ao setpoint de rotação. Ele não é incluído na monitoração de desvios, pois ele atua como um deslocamento de ponto zero de tensão.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ajustar a compensação de drift no acionamento com a compensação de drift automática desligada até o erro de acompanhamento se aproximar de zero. Reativar em seguida a compensação de drift automática para compensar as alterações dinâmicas de drift (efeitos de aquecimento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

25080 Eixo %1 monitoração de posicionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para blocos em que a 'parada exata' for efetiva, o eixo deverá ter atingido a janela de 'parada exata' antes do tempo de posicionamento programado no dado de máquina específico de eixo MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.
Parada exata aproximada: MD36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE
Parada exata precisa: MD36010 $MA_STOP_LIMIT_FINE
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar se os limites de parada exata (aproximada e precisa) correspondem às características dinâmicas dos eixos, caso contrário, aumentá-los, considerando também o tempo de posicionamento do MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.
Verificar a otimização do regulador de velocidade e de posição; selecionar o maior ganho possível.
Verificar o ajuste do fator Kv (MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), e aumentá-lo se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25100 Eixo %1 comutação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para a comutação de encoders de medição solicitada faltam os requisitos:
1. O novo encoder selecionado deve ser passado para ativo: DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 1 (sistema de medição de posição 1/2)
2. A diferença de valores reais ente os dois encoders é maior do que o valor definido no dado de máquina específico de eixo MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL (tolerância máxima com comutação de valores reais de posição).
A ativação do respectivo sistema de medição é realizada em função do dos sinais de interface NC/PLC DB31, ... DBX1.5 (sistema de medição de posição 1) e DB31, ... DBX1.6 (sistema de medição de posição 2), isto é, com este sistema de medição será operado o controle de posição. O outro sistema de medição é acionado no modo de seguimento. Se os dois sinais de interface estiverem em "1", apenas o 1º sistema de medição estará ativo, se os dois sinais de interface estiverem em "0", o eixo será estacionado.
A comutação é realizada imediatamente com a troca dos sinais de interface, mesmo com o eixo em movimento!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Durante o referenciamento do encoder ativo de valores reais de posição, após a conclusão da fase 3, o sistema de valores reais do encoder inativo também é passado para o mesmo ponto de referência. Uma posterior diferença de posições entre os dois sistemas de valores reais somente pode ocorrer através de um defeito de encoder ou através de um deslocamento mecânico entre os encoders.
- Controle dos sinais de encoder, cabo de valores reais, conector.
- Controle da fixação mecânica (deslocamento dos cabeçotes de medição, possível torção mecânica).
- Aumentar o MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL.
Uma continuação do programa não é possível. O programa deve ser cancelado com RESET, depois a execução do programa pode ser reiniciar com NC-START, eventualmente no ponto de interrupção após o "Pré-processamento de blocos com/sem cálculo".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

25105 Eixo %1 tolerância entre os encoders de posição excedida

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Os dois sistemas de medição divergem consideravelmente, i.é. a diferença de valor atual monitorada ciclicamente dos dois sistemas de medição é superior à tolerância correspondente no dado de máquina MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL. Pode ocorrer somente quando ambos os sistemas de medição estiverem ativos e referenciados (MD30200 $MA_NUM_ENCS = 2). O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar a área de service autorizada. Verificar os dados de máquina dos encoders ativos e selecionados. Verificar o dado de máquina para a tolerância do encoder (MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25110 Eixo %1 encoder selecionado não está disponível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O encoder selecionado não corresponde ao número máximo de encoders no dado de máquina específico de eixo MD30200 $MA_NUM_ENCS, ou seja, o segundo encoder não existe.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir no dado de máquina MD30200 $MA_NUM_ENCS ('Número de encoders') a quantidade de encoders utilizados para este eixo.
Valor de entrada 0: Eixo sem encoder, p.ex. fuso
Valor de entrada 1: Eixo com 1 encoder, configuração standard
Valor de entrada 2: Eixo com 2 encoders, p.ex. sistema de medição direto e indireto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25200 Eixo %1 o bloco de parâmetros solicitado é inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para o controle de posicionamento foi solicitado um novo bloco de parâmetros cujo número está fora do limite permitido (8 blocos de parâmetros: 0 ... 7 disponível).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de interface específicos de eixo e fuso DB31, ... DBX9.0 - .2 (seleção do grupo de parâmetros do servo A, B, C).
Um grupo de parâmetros compreende os dados de máquina:
- MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]
- MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]
- MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN [n]
- MD32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- MD32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

25201 Eixo %1 falha no acionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para PROFIdrive:
O acionamento menciona um erro grave que impede a disponibilidade de operação do acionamento. A causa exata do erro/falha deve ser determinado através da avaliação dos alarmes extras (eventualmente é necessário ativar estes alarmes de diagnóstico através da parametrização dos dados MD DRIVE_FUNCTION_MASK, PROFIBUS_ALARM_ACCESS, etc.):
Alarmes 380500 e 380501 (ou conversão correspondente dos números de alarmes na página da HMI).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412
$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Avaliação dos alarmes de acionamento acima referidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25202 Eixo %1 esperando pelo acionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Falha do grupo do acionamento (auto-cancelável).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apenas para PROFIdrive:
Esperar pelo acionamento. O alarme cobre problemas semelhantes aos do alarme 25201 (consulte este alarme). O alarme aparece constante durante a inicialização, quando o acionamento não se comunica (p. ex. falta de contato do conector do PROFIBUS). Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e em problemas permanentes, ele é substituído pelo alarme 25201 após o timeout interno.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26000 Eixo %1 supervisão de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo fixado foi pressionado para fora de sua posição nominal. O desvio permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36050 $MA_CLAMP_POS_TOL.
A fixação de um eixo é ativada com o sinal de interface específico de eixo: DB31, ... DBX2.3 (fixação em andamento).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412
$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Averiguar o desvio de posição em relação à posição nominal e, de acordo com a mesma, aumentar a tolerância permitida no MD ou providenciar uma melhoria mecânica do freio (por exemplo aumentar a pressão de aperto).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26001 Eixo %1 erro de parametrização: Compensação de atrito

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Não é permitido parametrizar a curva característica de adaptação durante a compensação de erros de quadrante, pois o valor de aceleração 2 (MD32560 $MA_FRICT_COMP_ACCEL2) não se situa entre o valor de aceleração 1 (MD32550 $MA_FRICT_COMP_ACCEL1) e o valor de aceleração 3 (MD32570 $MA_FRICT_COMP_ACCEL3).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar os parâmetros de ajuste da compensação de erros de quadrante (compensação de fricção), se necessário, desligar a compensação via MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26002 Eixo %1 encoder %2 Erro de parametrização: Número de traços do encoder

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: 1. Sistema de medição rotativo (MD31000 $MA_ENC_IS_LINEAR[]==FALSE)
O número de traços de encoder ajustado no MD 31020 $MA_ENC_RESOL[] não está de acordo com o dado de máquina para acionamento (SIMODRIVE611D: MD1005 $MD_ENC_RESOL_MOTOR; PROFIdrive: p979) ou um dos dois MDs é zero!
2. Sistema de medição absoluta com interface EnDat (MD5790 $MD_ENC_TYPE[]==4)
Em encoders absolutos também é verificada a consistência da resolução da pista incremental e absoluta fornecida pelo acionamento.
Para acionamentos PROFIdrive:
compare o parâmetro de acionamento p979 (assim como eventuais parâmetros internos do acionamento e específicos do fabricante de acordo com a respectiva documentação)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Ajustar os dados de máquina.
Em encoders absolutos devem ser avaliados os eventuais alarmes de acionamento que indicarem problemas de encoder. Estes podem ser a causa de registros incorretos em MD1022 $MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR/MD1032 $MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT, os quais são lidos do acionamento pelo próprio encoder.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26003 Eixo %1 erro de parametrização: Passo do fuso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O passo de fuso especificado no dado de máquina MD31030 $MA_LEADSCREW_PITCH específico de eixo para o fuso de esferas/fuso trapezoidal é zero.
O alarme pode ser reconfigurado com MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Determinar o passo do fuso de esferas (Informação do fabricante da máquina ou medição do passo através de uma cobertura removida) e no dado da máquina MD31030: $MA_LEADSCREW_PITCH inserir LEADSCREW_PITCH (normalmente 10 ou 5 mm/rot.).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26004 Eixo %1 encoder %2 erro de parametrização: Distância dos traços com encoders lineares

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: O período de divisão configurado no MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST específico de eixo é zero ou difere dos respectivos parâmetros de acionamento. Para entendimento das relações, compare as explanações do alarme 26002 (no trecho sobre encoder rotativo).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Especificar o período de divisão da régua linear de medição conforme as informações do fabricante da máquina MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26005 Eixo %1 erro de parametrização: Avaliação da saída

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Para acionamentos analógicos:
A avaliação de saída do setpoint de rotação analógico ajustada no dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL ou no MD32260 $MA_RATED_VELO é zero.
Para acionamentos PROFIdrive: (ADI4, SIMODRIVE611U, SINAMICS):
A avaliação de saída ativa da interface de setpoint de rotação é zero:
a. O MD32260 $MA_RATED_VELO é zero, mesmo que a definição de um valor de referência de normalização for necessária devido o ajuste do MD32250 $MA_RATED_OUTVAL>0,
b. O respectivo parâmetro de normalização por parte do acionamento é zero, inválido ou indisponível, mesmo com a seleção de um ajuste de normalização de interfaces devido o MD32250 $MA_RATED_OUTVAL=0.
Neste caso o parâmetro de acionamento definido para normalização não é dado pelo PROFIdrive, mas especificamente pelo fabricante (compare a respectiva documentação do acionamento: Para SIMODRIVE611U: p880; para SINAMICS: p2000).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. No dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL é especificada a tensão de saída nominal [%] do valor nominal máximo (10V) com a qual o número de rotações nominal do motor deverá ser alcançado em [Graus/s] (dado de máquina MD32260 $MA_RATED_VELO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26006 Eixo %1 encoder %2 tipo de encoder/saída %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Tipo de encoder/saída

Definições: Nem todo tipo de encoder ou tipo de saída é possível para todas versões de comando e de acionamento.
Ajustes permitidos:
MD30240 $MA_ENC_TYPE
= 0 Simulação (sempre permitido)
= 1 Encoder incremental de sinal bruto (SIMODRIVE611D e PROFIdrive)
= 4 Encoder absoluto (EnDat para SIMODRIVE611D; todos encoders absolutos suportados pelo acionamento PROFIdrive)
MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simulação
= 1 Standard (SIMODRIVE611D e acionamentos PROFIdrive)
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Controlar e corrigir os dados de máquina MD30240 $MA_ENC_TYPE e/ou MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26007 Eixo %1 quantidade inválida de passos aproximados para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: A quantidade de passos aproximados para compensação de erro de quadrante deve situar-se na área 1 <= largura de passo aproximado <= valor máximo de MD18342 $MN_MM_QEC_MAX_POINTS (atualmente 1025), porque um valor maior irá exceder a capacidade de memória disponível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_COARSE_STEPS corretamente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26008 Eixo %1 quantidade inválida de passos precisos para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O incremento fino no QFK $AA_QEC_FINE_STEPS deverá estar na faixa 1 <= incremento fino <= 16, pois esta grandeza influencia no tempo de processamento do QFK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_FINE_STEPS corretamente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26009 Eixo %1 estouro de memória para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O produto dos dados $AA_QEC_COARSE_STEPS+1 e $AA_QEC_FINE_STEPS não deverá exceder o número máximo de pontos da curva característica (MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS). No caso de uma curva característica dependente da direção, é válido este critério para 2* ($AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * $AA_QEC_FINE_STEPS!

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ou aumentar MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS ou reduzir $AA_QEC_COARSE_STEPS e/ou $AA_QEC_FINE_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26010 Eixo %1 curva característica de aceleração com erro na compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: $AA_QEC_ACCEL_1/2/3: A curva característica de aceleração é dividida em três áreas. Em cada área há uma quantidade diferente de passos de aceleração. Os dados standard deverão ser alterados somente se a compensação nessas áreas de aceleração for insuficiente.
Valores standard:
- $AA_QEC_ACCEL_1 em cerca de 2% da aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_2 em cerca 60% der aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_3 na aceleração máxima (MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_ACCEL_1 < $AA_QEC_ACCEL_2 < $AA_QEC_ACCEL_3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26011 Eixo %1 períodos de medição inválidos na compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: $AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Tempo de medição para a determinação do critério de erro.
O período de medição começa quando o critério para ativar a inserção do valor de compensação for satisfeito (a velocidade desejada muda de sinal). A finalização é determinada por valores de dados de máquina. Em geral, são necessários períodos de medição diferentes para as três áreas da curva característica. Os parâmetros deverão ser alterados apenas no caso da ocorrência de falhas. Os três dados são, respectivamente, válidos para as três áreas de aceleração correspondentes.
$AA_QEC_MEAS_TIME_1 indica o período de medição (para a determinação do critério de erro) para acelerações na faixa de 0 até $AA_QEC_ACCEL_1.
$AA_QEC_MEAS_TIME_2 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_1 até $AA_QEC_ACCEL_2.
$AA_QEC_MEAS_TIME_3 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_2 até $AA_QEC_ACCEL_3 e assim por diante.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_MEAS_TIME_1 < $AA_QEC_MEAS_TIME_2 < $AA_QEC_MEAS_TIME_3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26012 Eixo %1 controle de avanço adiantado não ativado com compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O critério de erro para a determinação do erro de quadrante exige uma configuração correta para o controle de avanço adiantado (feedforward contol).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Ligar e ajustar corretamente o controle de avanço adiantado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26014 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26015 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26016 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26017 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26018 Eixo %1 saída de valor nominal do acionamento %2 utilizado repetidamente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: A mesma atribuição de setpoint foi realizada em duplicidade.
MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR contém o mesmo valor para diferentes eixos.
PROFIdrive: Os MDs mencionados contém os mesmos valores para diferentes eixos, ou diferentes entradas em $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém os mesmos valores.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o departamento de manutenção autorizado. Evitar a dupla parametrização da saída de valor nominal, corrigindo MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Verifique também o tipo bus selecionado MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26019 Eixo %1 encoder %2 medição não é possível com este módulo de regulação

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Definições: Caso o dado de máquina MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] contenha um valor diferente de zero, o controle encontrou pelo menos um módulo de regulação que não suporta a medição. Do programa de peça foi programada a medição para o eixo correspondente.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; e não programar este eixo no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo. Senão, substituir o módulo de regulação por um outro que suporte a medição. Veja MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26022 Eixo %1 encoder %2 medição com simulação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Definições: O alarme ocorrerá no controle quando uma medição for feita sem o encoder estar fisicamente instalado (encoder simulado).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; esse eixo também não deve ser programado no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo.
- Assegurar-se de que não ocorram medições com encoders simulados (MD30240 $MA_ENC_TYPE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26024 Eixo %1 dados de máquina %2 valor alterado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado pelo software

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26025 Eixo %1 dados de máquina %2[%3] valor alterado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Definições: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado internamente pelo software para um valor válido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26026 Eixo %1 Parâmetro de acionamento P2038 do SINAMICS com valor inadmissível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Apenas para acionamentos SINAMICS:
O Interface Mode, o qual é configurado através do parâmetro de acionamento P2038, não está em SIMODRIVE 611 universal.
O alarme pode ser cancelado através do MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15.
Porém, aqui devemos observar:
- A ocupação específica de módulo dos bits nas palavras de comando e de estado pode ser diferente.
- Os blocos de dados de acionamento podem ser criados conforme necessidade e não precisam ser subdivididos em 8 grupos. (Para mais detalhes consulte o manual de colocação em funcionamento do SINAMICS). Com isso é possível que os parâmetros dos motores 2-4 estejam atribuídos incorretamente.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - P2038 = definir 1, ou
- P0922 = definir 100...199, ou
- MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, definir Bit15 (observar condições gerais)
e executar o PowerOn uma vez.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26030 Eixo %1 encoder %2 Posição absoluta perdida

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: A posição absoluta do encoder absoluto tornou-se inválida
- visto que na mudança de grupo de parâmetros foi detectada uma relação alterada das marchas de transmissão entre o encoder e a usinagem ou
- devido a uma troca de encoders (mudou o número de série do encoder absoluto, compare o MD34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER, assim como o parâmetro específico de acionamento).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Novo referenciamento / nova sincronização do encoder absoluto; instalar o encoder absoluto no lado da carga, configurar corretamente (p. ex. MD 31040 $MA_ENC_IS_DIRECT).
Se um encoder absoluto com número de série for substituído, então o arquivo BOT de acionamento deste acionamento deve ser salvo (devido ao novo número de série).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26031 Eixo %1 erro de configuração mestre-escravo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Este alarme surge se o mesmo eixo de máquina for configurado, simultaneamente, como eixo mestre e escravo. Cada eixo acoplado através de mestre-escravo pode ser operado ou como mestre ou como escravo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar os dados de máquina de todos os eixos acoplados, e se necessário, corrigi-los:
- MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
- MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26032 [Canal %1:] Eixo %2 Master-Slave não configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O acoplamento mestre-escravo não pôde ser ativado devido a falta de configuração.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a atual configuração do acoplamento mestre-escravo.
A configuração pode ser modificada através da instrução MASLDEF ou dos dados de máquina MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD e MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26050 Eixo %1 mudança do conjunto de parâmetros de %2 para %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ra %3 não é possível
%3 = Índice: novo bloco de parâmetros

Definições: A mudança do conjunto de parâmetros não pode ser efetuada sem saltos. Isto é devido ao conteúdo do conjunto de parâmetros a ser ativado, p.ex. diferentes fatores de engrenamento de carga.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Nos casos a seguir, a comutação de bloco de parâmetros também é realizada com diferentes configurações dos fatores de transmissão de carga, via MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA e MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM, sem a emissão de alarme:
1. Caso nenhum controlador de posição esteja ativo (ex: em modo de acompanhamento ou se o fuso esteja no modo de velocidade controlada).
2. No controle de posição com o encoder direto.
3. No controle de posição com encoder indireto (a última posição calculada não deve exceder o valor definido em MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26051 [Canal %1:] Bloco %2 parada antecipada no modo contínuo de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A interpolação de avanço não parou no final do bloco, como foi requerido, mas somente desacelerará até a parada no próximo bloco. Esta situação de erro ocorre se a parada na mudança de bloco não planejada pela interpolação de avanço, ou não foi detectada em tempo. Uma possível causa é que o PLC tenha trocado de rotação quando MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0, e a máquina teve que aguardar até que o fuso tenha atingido sua rotação nominal. Uma outra possível causa é que a ação síncrona necessite ser finalizada antes a interpolação de avanço continue. O alarme é somente enviado se MD11400 $MN_TRACE_SELECT = 'H400'. A saída do alarme é normalmente suprimida. - MD11400 $MN_TRACE_SELECT tem o nível de proteção Siemens para password.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programar G09 no bloco anterior a emissão do alarme, para permitir à interpolação de avanço parar como planejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26052 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade avanço muito alta para transmissão de função auxiliar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Este alarme normalmente ocorre em um bloco com transmissão de função auxiliar durante um movimento. Neste caso, o tempo de espera pelo reconhecimento da função auxiliar foi maior que o planejado.
O alarme também ocorre se houver alguma inconsistência interna no controle, causando bloqueio inesperado do modo contínuo de avanço (G64, G641, ...).
A interpolação de avanço é interrompida abruptamente no final do bloco indicado na mensagem (parada regenerativa). Na próxima mudança de bloco, o avanço continua, a não ser que a parada brusca tenha causado um erro no controlador de posição (p.ex.: devido a parametrização do MD36400 $MA_CONTOUR_TOL estar muito sensível).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Se o alarme ocorrer em um bloco com transmissão de função auxiliar durante o movimento: aumentar o valor do MD10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE.
- Programar G09 no bloco indicado na mensagem para permitir que a interpolação de avanço pare como planejado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26053 [Canal %1:] Bloco %2 Problema de interpolação no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: O sincronismo entre a interpolação e a preparação está com erro.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Favor entrar em contato com a Siemens.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26054 [Canal %1:] Bloco %2 Alarme de interpolação no LookAhead (módulo %3, problema %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: A capacidade de processamento é insuficiente para criar um perfil uniforme de velocidade de percurso. Disto podem resultar colapsos de velocidade.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Alterar a parametrização. Aumentar o ciclo de interpolação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26070 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC, quantidade máxima excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Houve a tentativa de se criar mais eixos do que os permitidos para um eixo controlado pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a opção "número de eixos controlados pelo PLC" e, se necessário, corrigir ou diminuir a quantidade solicitada de eixos controlados pelo PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26072 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O eixo não pode ser controlado pelo PLC. Neste momento, o eixo não pode ser controlado de nenhuma maneira pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar 'Release' ou 'Waitp' para converter o eixo em um eixo neutro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26074 [Canal %1:] Cancelar o controle pelo PLC do eixo %2 não é permitido no atual usuário

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O PLC pode retornar o direito de controle de um eixo para a execução do programa de peças somente se o eixo estiver pronto para funcionamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Cancelar o sinal VDI de interface "PLC controla eixo", e ativar "Reset axial" e repetir o processo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26075 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Este eixo é controlado exclusivamente pelo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deixar o eixo ser controlado pelo PLC, não de modo exclusivo, mas de modo temporário. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26076 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O eixo foi atribuído definitivamente como eixo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Não definir o eixo como eixo PLC atribuído definitivamente. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26100 Eixo %1 drive %2 sinal de vida ausente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: Caso especial: A emissão do número de acionamento=0 significa que ocorreu um timeout de processamento no nível IPO (consulte também o alarme 4240)

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reiniciização do drive, verifique software do drive.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26101 Eixo %1 drive %2 sem comunicação

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento não se comunica.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar a configuração do bus.
- Verificar a interface (conector removido, opcional do modulo não ativado, etc).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26102 Eixo %1 drive %2 sinal de vida ausente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Definições: Apenas para PROFIdrive:
A célula de sinal de vida não é mais atualizada pelo acionamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar os ciclos configurados
- Aumentar o tempo de ciclo
- Reinicializar o drive
- Software do drive

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26105 Drive para o eixo %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um Profibus Slave que não está contido no SDB tipo 2000.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: As possíveis causas são:
- MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE acidentalmente diferente de 0; o acionamento deveria ser simulado (= 0).
- MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de drive foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no barramento (deve-se verificar p. ex. o número de escravos).
- O MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no Profibus (e que também não estão no SDB tipo 2000) ou então não foram selecionados iguais durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26106 Encoder %2 para o eixo %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Definições: Apenas para PROFIdrive:
O encoder parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido no SDB ou um hardware com defeito foi reportado para ele.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: As possíveis causas são:
- MD30240 $MA_ENC_TYPE acidentalmente diferente de 0; o encoder deveria ser simulado (= 0).
- MD30220 $MA_ENC_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de drive foram trocados e para este drive existe um valor inválido no MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de drive que não existe no bus (deve-se verificar p. ex. o número de slaves).
- O MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no Profibus (p. ex. os valores não estão no SDB Type 2000) ou então foram selecionados endereços divergentes durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída do drive na configuração Profibus.
- Um erro fatal de encoder foi detectado durante sua seleção (encoder com defeito, removido), por isso o estado de repouso não pode ser ignorado (neste caso, o alarme é disparado ao invés do alarme 25000/25001 - favor verificar outras possíveis causas de erro).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26120 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, mas o eixo deverá ser definido como NEUTRAL

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Deve ser definido um eixo como NEUTRO com configuração ESR e $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1. Porém, os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0, antes que o eixo seja definido como NEUTRAL.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26121 [Canal %1:] Eixo %2 é NEUTRO e deve ser definido $AA_ESR_ENABLE = 1

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser definido em eixos neutros (exceto eixos neutros). Os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser aplicado em eixos neutros (exceto eixos neutros).
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26122 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, a troca de eixos não é executada neste estado

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: Com $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não é permitida nenhuma troca de eixos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Antes da troca de eixos definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

26123 [Canal %1:] Eixo %2, deverá ser definido $AA_ESR_ENABLE = 1, mas MD37500 $MA_ESR_REACTION = 0

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deveria ser definido em eixos com MD37500 $MA_ESR_REACTION[eixo] > 0.
O seguinte exemplo conduz para este alarme:
N100 $MA_ESR_REACTION[AX1] = 21
N110 $AA_ESR_ENABLE[AX1] = 1
N120 NEWCONF
porque MD37500 $MA_ESR_REACTION[AX1] = 21 somente é conhecido no momento N120 NEWCONF do NCK.
O correto seria:
N100 $MA_ESR_REACTION[AX1] = 21
N110 NEWCONF
N120 $AA_ESR_ENABLE[AX1] = 1

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Antes de definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 deverá ser definido MD37500 $MA_ESR_REACTION[eixo] > 0.
Ao definir o MD37500 $MA_ESR_REACTION[eixo] no programa de peça deverá, por exemplo, ser chamado o NEWCONF antes do $AA_ESR_ENABLE[eixo].
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26124 [Canal %1:] Eixo %2, $AC_ESR_TRIGGER ativado, mas o eixo é NEUTRO e não pode executar nenhum ESR

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O ESR específico de canal ($AC_ESR_TRIGGER) foi ativado, mas um eixo com configuração ESR é NEUTRO no momento do disparo.
Os eixos neutros são ignorados no ESR (exceto eixos individuais, todavia estes reagem somente com o $AA_ESR_TRIGGER[Ax]).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deveria ser definido para eixos neutros.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26200 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes das cadeias cinemáticas $NK_CHAIN_NAME[%3] e $NK_CHAIN_NAME[%4] são iguais]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da 1ª cadeia
%4 = Índice da 2ª cadeia

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Existem (pelo menos) duas cadeias cinemáticas com o mesmo nome. Os nomes das cadeias cinemáticas deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar os nomes das cadeias cinemáticas envolvidas

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26202 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elos de cadeia cinemática $NK_NAME[%3] e $NK_NAME[%4] são iguais]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º elemento de cadeia
%4 = Índice do 2º elemento de cadeia

Definições: Existem (pelo menos) dois elos de cadeia cinemática com o mesmo nome. Os nomes dos elos de cadeia cinemática deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Alterar os nomes dos elos de cadeia cinemática envolvidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26204 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, já está presente na cadeia

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elemento da cadeia

Definições: Em um elo de cadeia como próximo elo é indicado um elo de cadeia que já está contido na cadeia. Com isso é definida uma cadeia fechada não permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir a cadeia cinemática de modo que não resulte em nenhuma cadeia fechada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26206 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_1ST_ELEM[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do primeiro elo de cadeia
%4 = Índice da cadeia

Definições: O elo de cadeia que foi indicado como primeiro elo de uma cadeia cinemática não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NK_1ST_ELEM[...] o nome de um elo de cadeia existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26208 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elo de cadeia

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O elo de cadeia que foi indicada como próximo elo de uma cadeia cinemática não foi encontrado.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Indicar no $NK_1ST_NEXT[...] o nome de um elo de cadeia existente.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26210 [Canal %1:] Bloco %2: A cadeia %3, para a qual o $NK_NEXTP[%4] faz referência, não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elo de cadeia
Definições: A cadeia paralela especificada não foi encontrada.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Indicar no $NK_NEXTP[...] o nome de uma cadeia existente.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26212 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de %3 elementos de cadeia excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número máximo de elos de cadeia
Definições: O número máximo de elos de cadeia permitido, onde todas cadeias estão contidas, é muito grande. Para a determinação deste número máximo um elo de cadeia individual que está contido em várias cadeias, também é contado de forma múltipla.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Reduzir o número de elos de cadeia que está contido em todas cadeias.
Isto pode acontecer, por exemplo, quando cadeias individuais atualmente desnecessárias são desativadas registrando caractere zero como nome da cadeia.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26214 [Canal %1:] Bloco %2: O valor máximo permitido para offset fino no elemento de série %3 foi excedido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor de offset fino
Definições: O valor em $NK_OFF_FINE ou no componente de $NK_OFF_DIR é maior que o valor limite permitido por $NK_LIMIT_FINE.
Para elementos de cadeia que se referem a um eixo, o alarme se refere à $NK_OFF_FINE, caso contrário $NK_OFF_DIR.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Reduzir o valor no componente especificado, ou incrementar o valor limite em $NK_LIMIT_FINE.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26216 [Canal %1:] Bloco %2: A direção do eixo em parâmetro relacionado %3 não foi definida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor de offset fino

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O parâmetro de série referente a um eixo, a direção a qual é definida pelo valor em $NK_OFF_DIR. A definição é válida apenas se o valor do vetor for maior que 1.0e-6.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Entre com um vetor válido em $NK_OFF_DIR, ou alterar o tipo do parâmetro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26218 [Canal %1:] Bloco %2: Nome inválido no %3[%4]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome das variáveis de sistema
%4 = Índice das variáveis de sistema

Definições: Uma variável de sistema do tipo STRING contém um nome inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar um nome admissível.
Os nomes admissíveis podem ser consultados na documentação das respectivas variáveis de sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26222 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes das áreas de proteção $NP_PROT_NAME[%3] e $NP_PROT_NAME[%4] são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da 1ª área de proteção
%4 = Índice da 2ª área de proteção

Definições: Foram denominadas duas áreas de proteção com o mesmo nome. Os nomes das áreas de proteção deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Renomear uma das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26224 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elementos de área de proteção $NP_NAME[%3] e $NP_NAME[%4] são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º elemento de área de proteção
%4 = Índice do 2º elemento de área de proteção

Definições: Foram denominados dois elementos de área de proteção com o mesmo nome. Os nomes dos elementos de área de proteção deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Renomear um dos elementos de área de proteção envolvidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26226 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de área de proteção inválido no $NP_TYPE[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Foi indicado um tipo de área de proteção inválido. Os tipos de área de proteção permitidos são definidos no dado de máquina MD18898 $MN_PROT_AREA_3D_TYPE_NAME_TAB.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o tipo de área de proteção válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26227 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo CAD não encontrado: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: Um arquivo CAD referenciado com $NP_TYPE não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o nome no $NP_TYPE ou carregar o arquivo CAD no comando com este nome.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26228 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_1ST_PROT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições: O elemento de área de proteção que foi indicado como primeiro elemento de uma área de proteção não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_1ST_PROT[...] o nome de um elemento de área de proteção existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26230 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_NEXT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições: O elemento de área de proteção que foi indicado como próximo elemento de uma área de proteção não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_NEXT[...] o nome de um elemento de área de proteção existente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26231 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção ou o arquivo CAD %3 referenciado no $TC_TP_PROTA[%4] não foi encontrado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome (do elemento) da área de proteção da ferramenta
%4 = Número T da ferramenta

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: No parâmetro de ferramenta $TC_TP_PROTA é feita uma referência à uma área de proteção ou arquivo CAD. A área de proteção ou o arquivo CAD não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o nome de uma área de proteção existente ou o nome de um arquivo CAD existente no $TC_TP_PROTA[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26232 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de %3 elementos de área de proteção excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de área de proteção

Definições: O número máximo permitido de elementos de área de proteção foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir o número de áreas de proteção ou elementos de área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26233 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo permitido de elementos de área de proteção da ferramenta foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número máximo permitido de elementos de área de proteção reservado para a ferramenta foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar o número de elementos de área de proteção reservado para ferramentas (dado de máquina MD18893 $MN_MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM) ou reduzir a complexidade das descrições de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26234 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção $NP_PROT_NAME[%3] não contém nenhum elemento de área de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da área de proteção

Definições: Uma área de proteção deverá conter pelo menos um elemento de área de proteção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26236 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de área de proteção %3, para o qual o $NP_NEXT[%4] faz referência, já está presente na cadeia de definições

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção
%4 = Índice do elemento de área de proteção

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Foi encontrada uma cadeia de definições fechada, isto é, um elemento de área de proteção contém a área de proteção da qual ela mesmo faz parte.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26238 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, para a qual o $NP_ADD[%4] faz referência, não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da área de proteção a ser adicionada
%4 = Índice da área de proteção

Definições: A área de proteção onde o atual elemento de área de proteção deverá ser adicionado não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_ADD[...] o nome do elemento de área de proteção existente, definir uma área de proteção com o nome indicado ou apagar a entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26240 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção identificada no $NP_ADD[%3] está associada com uma cadeia cinemática

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Índice de elementos de área de proteção

Definições: As áreas de proteção que são adicionadas em uma área de proteção existente através do $NP_ADD[...] não podem estar associadas a uma cadeia cinemática, isto é, o $NP_CHAIN_NAME[...] e o $NP_CHAIN_ELEM[...] deverão estar vazios.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Introduzir no $NP_ADD[...] uma área de proteção que não está associada com uma cadeia cinemática ou apagar
a referência à cadeia cinemática na área de proteção a ser adicionada ou apagar a
entrada no $NP_ADD[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26241 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção de ferramenta %3 ($NP_PROT_NAME[%4]) contém uma referência para uma cadeia cinemática

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção
%4 = Índice da área de proteção

Definições: As áreas definidas de proteção de ferramenta referenciadas com o conteúdo do parâmetro de ferramenta $TC_TP_PROTA[T_NUMMER] não podem conter nenhuma referência à uma cadeia cinemática.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deletar as entradas no $NP_CHAIN_NAME e $NP_CHAIN_ELEM da respectiva área de proteção.
Referenciar no $TC_TP_PROTA uma área de proteção que não está fixada em uma cadeia cinemática.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26242 [Canal %1:] Bloco %2: O nome da cadeia cinemática não foi definido no $NP_CHAIN_NAME[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Índice da área de proteção

Definições: Na área de proteção foi especificado no $NP_CHAIN_ELEM[...] o nome do elemento de uma cadeia cinemática. Neste caso, obrigatoriamente, também deverá ser especificado o próprio nome da cadeia cinemática no $NP_CHAIN_NAME[...].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar no $NP_CHAIN_NAME[...] o nome de uma cadeia cinemática ou apagar o registro no $NP_CHAIN_ELEM[...].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26244 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção %3, para a qual o $NP_ADD[%4] faz referência, já está presente na cadeia de definições

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice da área de proteção
%4 = Índice do elemento de área de proteção

Definições: Foi encontrada uma cadeia de definições fechada, isto é, um elemento de área de proteção contém a área de proteção da qual ela mesmo faz parte.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Alterar a definição da área de proteção ou apagar a área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26246 [Canal %1:] Bloco %2: O parâmetro $NP_PARA[%3,%4] é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de elementos de área de proteção
%4 = Índice de parâmetro

Definições: Foi especificado um valor inválido de parâmetro para definição de um elemento de área de proteção. Os valores de parâmetro não podem ser negativos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o valor de parâmetro válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26248 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%4) do parâmetro $NP_BIT_NO[%3] é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice de Bit programado
%4 = Índice de parâmetro

Definições: Foi especificado um número de Bit inválido para a comutação de uma área de proteção pré-ativada entre os estados ativado / desativado.
O número de Bit deverá ser um valor entre -1 e 63.
Neste caso, -1 significa que não foi atribuído nenhum Bit de interface para a área de proteção.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Os valores entre 0 e 63 indicam o índice do Bit de interface com o qual é comutado o estado de ativação da área de proteção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar o índice válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26250 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos grupos de área de proteção $NP_NAME[%3] e $NP_NAME[%4] são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º grupo de área de proteção
%4 = Índice do 2º grupo de área de proteção

Definições: Foram denominados dois grupos de área de proteção com o mesmo nome. Os nomes dos grupos de área de proteção deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Renomear um dos grupos de área de proteção envolvidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26252 [Canal %1:] Bloco %2: Elemento %4 do grupo da área de proteção %3 não está ligado com uma cadeia de cinemática

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1º grupo de área de proteção
%4 = Índice do 2º grupo de área de proteção

Definições: As áreas de proteção, que são os elementos de um grupo de área de proteção, deverão estar associados com uma cadeia cinemática. As áreas de proteção que não são atribuídas a nenhuma cadeia cinemática não são relevantes para monitoração de colisão, pois sua posição no espaço não foi definida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir a atribuição da área de proteção para uma cadeia cinemática.
Apagar a área de proteção do grupo de área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26254 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção, para a qual o elemento %4 do grupo de área de proteção %3 faz referência, não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do grupo de área de proteção
%4 = Número do elemento do grupo de área de proteção

Definições: A área de proteção onde o atual grupo de área de proteção deverá ser adicionado não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_MEMBER_X[...] o nome de uma área de proteção existente, definir uma área de proteção com o nome indicado ou apagar a entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26256 [Canal %1:] Bloco %2: O grupo de área de proteção %3, para o qual o $NP_ADD_GROUP[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do grupo de área de proteção a ser adicionado
%4 = Índice do grupo de área de proteção

Definições: O grupo de área de proteção onde o atual grupo de área de proteção deverá ser adicionado não foi encontrado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indicar no $NP_ADD_GROUP[...] o nome de um grupo de área de proteção existente, definir um grupo de área de proteção com o nome indicado ou apagar a entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26260 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão das duas áreas de proteção %3 e %4.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da 1ª área de proteção
%4 = Nome da 2ª área de proteção

Definições: No bloco indicado as duas áreas de proteção entram em colisão, isto é, a distância das duas áreas de proteção é menor que o valor definido no dado de máquina MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26261 [Canal %1:] Colisão das duas áreas de proteção %2 e %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção

Definições: As duas áreas de proteção mencionadas entram em colisão.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26262 [Canal %1:] Memória insuficiente no teste de colisão das duas áreas de proteção %2 e %3. Atual espaço de memória disponível: %4KB.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção
%4 = Atual memória disponível

Definições: Durante o controle de colisão de duas áreas de proteção é necessária uma memória temporária cuja capacidade depende do número de elementos contidos nas áreas de proteção, da distância das áreas de proteção e do número de eixos da máquina.
A capacidade da memória disponível pode ser controlada através do dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Trocar programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.
Adaptar dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26263 [Canal %1:] Bloco %2: Memória insuficiente para a determinação de distância entre duas áreas de proteção. Atual memória disponível: %3KB.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Atual memória disponível

Definições: Durante a determinação de distância de duas áreas de proteção com a função PROTDFCT é necessária uma memória temporária cuja capacidade depende do número de elementos contidos nas áreas de proteção e da posição relativa entre as mesmas.
A capacidade da memória disponível pode ser controlada através do dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Trocar programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.
Adaptar dado de máquina MD18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26264 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção com o nome %3 não foi encontrada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Definições: Uma área de proteção com o nome indicado não foi encontrada (p. ex.durante a função PROTA)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar o nome de uma área de proteção existente, ou definir uma área de proteção com o nome indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26266 [Canal %1:] Bloco %2: A área de proteção com o nome %3 foi programada várias vezes.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Definições: O nome de uma área de proteção foi programado múltiplas vezes (p. ex. na função PROTA)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar somente uma vez cada nome de área de proteção necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26268 [Canal %1:] Bloco %2: Para a área de proteção %3 não foi atribuído nenhum Bit de interface.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome da área de proteção

Definições: Foi feita uma tentativa de pré-ativar uma área de proteção para a qual não foi atribuído nenhum Bit de interface. As áreas de proteção somente podem ser pré-ativadas se no $NP_BIT_NO[..] foi definido um Bit de interface com o qual se pode comutar entre os estados ativado / desativado na área de proteção pré-ativada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Atribuir um Bit de interface para a área de proteção ou selecionar outro modo de ativação (ativo / inativo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26270 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ativação inválido durante a função PROTA.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O parâmetro de ativação da função PROTA contém um valor inválido.
Somente são permitidos os seguintes valores:
"A" ou "a" (= ativado)
"I" ou "i" (= desativado)
"P" ou "p" (= pré-ativado)
"R" ou "r" (= incorporar o estado de ativação a partir de definições de área de proteção)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar um parâmetro de ativação válido ("A", "a", "I", "i", "P", "p" , "R", "r").

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26272 [Canal %1:] Bloco %2: O conteúdo (%3) do parâmetro $NP_INIT_STAT[%4] é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Estado programado
%4 = Índice de parâmetro

Definições: Foi especificado um estado de ativação inválido para uma área de proteção.
Somente são permitidos os seguintes valores:
"A" ou "a" (= ativado)
"I" ou "i" (= desativado)
"P" ou "p" (= pré-ativado)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Especificar um parâmetro de ativação válido ("A", "a", "I", "i", "P", "p").

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26274 [Canal %1:] Bloco %2: A cadeia %3, para a qual o $NP_CHAIN_NAME[%4] faz referência, não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da cadeia cinetica
%4 = Índice da área de proteção

Definições: A cadeia cinemática, para a qual a definição de área de proteção faz referência ($NP_CHAIN_NAME[...]), não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar no $NP_CHAIN_NAME[...] o nome de uma cadeia cinemática existente, ou definir uma cadeia com o nome indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26276 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NP_CHAIN_ELEM[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento de cadeia
%4 = Índice da área de proteção

Definições: O elemento de cadeia cinemática, para o qual a definição de área de proteção faz referência ($NP_CHAIN_ELEM[...]), não foi encontrada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar no $NP_CHAIN_ELEM[...] o nome de um elemento de cadeia cinemática existente, ou definir um elemento de cadeia com o nome indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26278 [Canal %1:] Bloco %2: O nome de eixo ou de frame %3 contido no $NK_AXIS[%4] não é conhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de eixo ou de frame
%4 = Índice do elemento da cadeia

Definições: No elemento de uma cadeia cinemática foi indicado um nome desconhecido no componente $NK_AXIS[...].
O nome indicado deve ser um identificador de eixo de máquina ou o nome de uma variável disponibilizada pelo software OEM.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um nome válido no $NK_AXIS[...].
Em casos padrão (sem software OEM) trata-se de um identificador de eixo de máquina.
Um nome válido também é uma string vazia. Com isso definimos um elo de cadeia constante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26280 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = Zona de proteção+

Definições: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26281 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = Zona de proteção+

Definições: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Correção: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

26282 [Canal %1:] Bloco %2: Definição inválida das áreas de proteção ou das cadeias cinéticas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não existem definições válidas das áreas de proteção e / ou das cadeias cinéticas.
Este alarme aparece se na última chamada do procedimento PROTA ocorreu um erro cuja causa não pôde ser eliminada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Definir áreas de proteção e cadeias cinéticas isentas de erros.
Isso ocorre com uma chamada do procedimento PROTA que deverá ser encerrado sem erros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26284 [Canal %1:] Bloco %2: A chamada da função / procedimento %3 somente é possível se a função -Evitar colisão- estiver disponível.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função

Definições: A função ou procedimento (p. ex. PROTA ou PROTD) mencionado no texto do alarme somente pode ser chamado se a função "Evitar colisão" estiver disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: A função "Evitar colisão" deve ser ativada. Para isso o dado de máquina MD18890 $MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS deverá ser atribuído com um valor maior que zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26286 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão das áreas de proteção pré-ativadas no(s) sinal(is) de interface %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Sinal(is) de interface

Definições: Foi detectada uma colisão onde, pelo menos, uma área de proteção pré-ativada está envolvida.
Uma colisão destas somente ocorre quando o sinal de interface atribuído com uma área de proteção pré-ativada tenha sido ativado, isto é, quando uma área de proteção pré-ativada tenha passado para condição de área de proteção ativa.
Na colisão pode estar envolvida uma área de proteção pré-ativada ou ativa (estática), ou ainda podem estar envolvidas duas outras áreas de proteção pré-ativadas. O número (ou números) dos sinais de interface que estão atribuídos às áreas de proteção pré-ativas são informados no texto do alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Reação ao alarme no modo automático.
NC Stop com o alarme.

Correção: Resetar os sinais de interface de ativação.
Redefinir as áreas de proteção.
Recuo

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26290 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de %4 facetas de área de proteção no arquivo CAD %3 foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Quantidade máxima de facetas de área de proteção

Definições: O número máximo permitido de facetas de área de proteção foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Incremente o número dos elementos faceados disponíveis, na Área de Proteção (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou reduza o número das facetas definidas no arquivo CAD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26292 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de %4 pontos de entrada no arquivo CAD %3 foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Número máximo de pontos de entrada

Definições: O número máximo permitido de pontos de entrada foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Incremente o número dos elementos faceados disponíveis, na Área de Proteção (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou reduza o número das facetas definidas no arquivo CAD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26294 [Canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD %3 não é um arquivo VRML válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Definições: O arquivo CAD, não contém dados VRML válidos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique o formato do dado de entrada CAD/VRML

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26296 [Canal %1:] Bloco %2: O arquivo CAD %3 não é um arquivo STL válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O arquivo CAD não contém nenhum dado STL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o formato do arquivo CAD/STL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

27000 Eixo %1 não está referenciado com segurança

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Há duas razões para este alarme:
- A posição da máquina ainda não foi confirmada pelo usuário,
- A posição da máquina ainda não foi verificada por um referenciamento de follow-up.

Mesmo que o eixo já esteja referenciado, não existe nenhuma confirmação de que o processo de referenciamento obteve o resultado correto. Por exemplo, resultados incorretos podem ocorrer se o eixo for deslocado quando o comando estiver desligado, com o resultado de que a posição de repouso memorizada antes do desligamento do comando não é mais correta. Para garantir que isto não ocorra, o usuário deve reconhecer a posição atual mostrada, após o primeiro processo de referenciamento.
Quando a liberação do usuário foi primeiramente ativada, os próximos referenciamentos devem ser executados cada vez que o controle for ligado (com encoder absoluto, estes referenciamentos são executados automaticamente). Este procedimento é executado para verificar a posição de repouso memorizada, antes do controle ser desligado.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD>=3) a indicação do alarme pode ser ajustada de modo que seja indicado o alarme geral 27100 para todos os eixos SI.

Reação: Visualização de alarme.
SGA "Eixo seguramente referenciado" não está acionado. SE será desligado se a posição atual segura não for confirmada por um reconhecimento de usuário. Se o reconhecimento pelo usuário foi ativado, SE permanecerá ativo. Os cames de segurança serão calculados e emitidos. Entretanto, sua funcionalidade está limitada como ainda não foi confirmado.

Correção: Deslocar o eixo até uma posição conhecida, passar para o modo de operação "Referenciamento" e pressionar a Softkey "Reconhecimento". Na tela de reconhecimento, verificar as posições indicadas da máquina. Se elas correspondem ao esperado na posição conhecida, deve-se confirmar com a tecla toggle. Caso a liberação do usuário já esteja ativada, referenciar novamente o eixo.
Alterar a confirmação do usuário é somente possível com a chave se segurança na posição 3 ou após a introdução da password.
ATENÇÃO:
Se o eixo não foi referenciado com segurança e a liberação do usuário não foi confirmada, então o seguinte se aplica:
- Os cames de segurança ainda não estão seguros.
- As posições finais seguras ainda não estão ativas

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27001 Eixo %1 defeito em um canal de monitoração, código %2, valores: NCK %3, drive %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Informação adicional do índice de comparação cruzada
%3 = Informação adicional valor de comparação NCK
%4 = Informação adicional do valor de comparação do drive

Definições: Entre os dois canais de monitoração (NCK e drive) uma comparação mútua do estado da monitoração de segurança é realizada ciclicamente. Para cada combinação NCK/drive a comparação é feita separadamente.
Por ciclo de monitoração (MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME) é realizada uma comparação entre NCK e drive através de uma lista de comparação, no próximo ciclo de monitoração o próximo critério, etc . Assim que a lista de comparação for executada, a comparação inicia novamente.
O tempo total resultante da realização da lista é indicado no MD10092 $MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME (fator x MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME – o fator deve diferir em diferentes versões de software).
O alarme “Defeito em um canal de monitoração” é disparado, caso a comparação mútua possua uma diferença entre os dados de entrada ou resultados das monitorações. Uma das monitorações não é mais confiável.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

A saída da verificação cruzada indicada por %2 é também um código STOP F. No alarme 27001 o código de STOP F é indicado, em qual foi encontrado um erro de verificação cruzada na primeira vez. O código STOP F do drive (pertencente ao alarme F30611) deve ser encontrado na tela de diagnóstico ou no parâmetro r9795. Caso haja uma diferença em vários passos da comparação, vários códigos STOP F podem ser visualizados nestas posições.
Existem perfis de falhas que podem ser detectados por várias comparações da lista de comparações, ex: o código STOP F apresentado nem sempre fornece informações sobre causas do erro. O procedimento relevante é explicado com códigos de erros individuais:
- 0 Nenhum erro detectado neste canal, alarme consecutivo ao alarme de acionamento F01711.
- 1 Lista de resultados 1: Diferença no resultado SBH, SG, SBR ou SE, p. ex. através de ativação desigual dos canais de monitoração. Para mais informações, veja os parâmetros r9710[0], r9710[1].
- 2 Lista de resultados 2: Diferença no resultado SN, n_x. Para mais informações, veja os parâmetros de acionamento r9711[0], r9711[1].
- 3 Diferença de valor real maior do que configurada no MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 4 não ocupado.
- 5 Habilitações de função MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.
- 6 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 7 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 8 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 9 Limite de velocidade MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 10 Tolerância para parada de operação segura MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 11 Posição limite MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[0].
- 12 Posição limite MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[0].
- 13 Posição limite MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[1].
- 14 Posição limite MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[1].
- 15 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 16 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0].
- 17 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 18 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0].
- 19 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 20 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1].
- 21 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 22 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1].
- 23 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 24 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2].
- 25 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 26 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2].
- 27 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 28 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3].
- 29 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 30 Posição do came MD36937 MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3].
- 31 Tolerância de valor atual da posição MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL. MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL com sincronização de valor atual ativ. (escor.)
- 32 Ref. tolerância de posição MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL.
- 33 Retardo SG[x] -> SG[y] MD36951 $MA_SAFE_VELO_SWITCH_DELAY.
- 34 Retardo da comparação cruzada MD36950 $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME.
- 35 Retardo de cancelam. pulsos de parada B MD36956 $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY.
- 36 Retardo de cancelam. pulsos de parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 37 Retardo de parada C -> SBH MD36952 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.
- 38 Retardo de parada D -> SBH MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.
- 39 Retardo de parada E -> SBH MD36954 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.
- 40 Reação de parada com SG excedido MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE.
- 41 Reação de parada com SE excedido MD36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.
- 42 Rotação de parada MD36960 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL.
- 43 Teste de memória reação de parada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 44 Posição real + SG[0] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 45 Posição real - SG[0] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 46 Posição real + SG[1] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 47 Posição real - SG[1] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 48 Posição real + SG[2] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 49 Posição real - SG[2] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 50 Posição real + SG[3] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 51 Posição real - SG[3] MD36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 52 Posição de parada + tolerância MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 53 Posição de parada - tolerância MD36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 54 Posição real + n_x + tolerância MD36946 $MA_SAFE_VELO_X + MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 55 Posição atual + n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 56 Posição atual - n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 57 Posição atual - n_x - tolerância MD36946 $MA_SAFE_VELO_X - MD36942 $MA_SAFE_POS_TOL
- 58 Solicitação externa de parada ativa.
- 59 Fator de correção SG 1 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[0].
- 60 Fator de correção SG 2 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[1].
- 61 Fator de correção SG 3 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[2].
- 62 Fator de correção SG 4 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[3].
- 63 Fator de correção SG 5 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[4].
- 64 Fator de correção SG 6 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[5].
- 65 Fator de correção SG 7 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[6].
- 66 Fator de correção SG 8 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[7].
- 67 Fator de correção SG 9 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[8].
- 68 Fator de correção SG 10 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[9].
- 69 Fator de correção SG 11 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[10].
- 70 Fator de correção SG 12 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[11].
- 71 Fator de correção SG 13 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[12].
- 72 Fator de correção SG 14 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[13].
- 73 Fator de correção SG 15 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[14].
- 74 Fator de correção SG 16 MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[15].
- 75 Reação de parada n_x MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 76 Reação de parada SG1 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[0].
- 77 Reação de parada SG2 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[1].
- 78 Reação de parada SG3 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[2].
- 79 Reação de parada SG4 MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[3].
- 80 Valor Modulo de cames seguros MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE.
- 81 Tolerância de velocidade atual SBR MD36948 $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.
- 82 SGEs de fator de correção SG 0...15 = posição SGE ativa. -1 = Correção SG inativa (nunca SG2, nem SG4 ativa ou função não ativada via MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE).
- 83 Duração do teste de aceitação diferente MD36958 $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT.
- 84 Tempo de retardo de parada F -> parada B MD36955 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F.
- 85 Tempo de retardo, cancelar pulsos, falha de bus MD10089 $MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL.
- 86 Sistema de encoder simples MD36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC.
- 87 Atribuição de encoder MD36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR.
- 88 Habilitação de cames MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 89 Freqüência limite de encoder MD36926 $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 90 SGA de came fora de MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL
- 91 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 92 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4].
- 93 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 94 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4].
- 95 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 96 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5].
- 97 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 98 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5].

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 99 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 100 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6].
- 101 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 102 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6].
- 103 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 104 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7].
- 105 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 106 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7].
- 107 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 108 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8].
- 109 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 110 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8].
- 111 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 112 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9].
- 113 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 114 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9].
- 115 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 116 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10].
- 117 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 118 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10].
- 119 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 120 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11].
- 121 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 122 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11].
- 123 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 124 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12].
- 125 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 126 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12].
- 127 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 128 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13].
- 129 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 130 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13].
- 131 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 132 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14].
- 133 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 134 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14].
- 135 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 136 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15].
- 137 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 138 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15].
- 139 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 140 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16].
- 141 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16] + MD36940

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

$MA_SAFE_CAM_TOL.
- 142 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16].
- 143 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 144 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17].
- 145 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 146 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17].
- 147 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 148 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18].
- 149 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 150 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18].
- 151 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 152 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19].
- 153 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 154 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19].
- 155 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 156 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20].
- 157 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 158 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20].
- 159 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 160 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21].
- 161 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 162 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21].
- 163 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 164 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22].
- 165 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 166 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22].
- 167 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 168 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23].
- 169 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 170 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23].
- 171 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 172 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24].
- 173 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 174 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24].
- 175 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 176 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25].
- 177 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 178 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25].
- 179 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 180 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26].
- 181 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 182 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26].
- 183 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 184 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27].
- 185 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 186 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27].
- 187 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 188 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28].
- 189 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 190 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28].
- 191 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 192 Posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29].
- 193 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29] + MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 194 Posição do came MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29].
- 195 Atribuição de pista de cames SN1 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[0].
- 196 Atribuição de pista de cames SN2 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[1].
- 197 Atribuição de pista de cames SN3 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[2].
- 198 Atribuição de pista de cames SN4 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[3].
- 199 Atribuição de pista de cames SN5 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[4].
- 200 Atribuição de pista de cames SN6 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[5].
- 201 Atribuição de pista de cames SN7 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[6].
- 202 Atribuição de pista de cames SN8 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[7].
- 203 Atribuição de pista de cames SN9 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[8].
- 204 Atribuição de pista de cames SN10 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[9].
- 205 Atribuição de pista de cames SN11 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[10].
- 206 Atribuição de pista de cames SN12 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[11].
- 207 Atribuição de pista de cames SN13 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[12].
- 208 Atribuição de pista de cames SN14 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[13].
- 209 Atribuição de pista de cames SN15 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[14].
- 210 Atribuição de pista de cames SN16 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[15].
- 211 Atribuição de pista de cames SN17 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[16].
- 212 Atribuição de pista de cames SN18 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[17].
- 213 Atribuição de pista de cames SN19 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[18].
- 214 Atribuição de pista de cames SN20 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[19].
- 215 Atribuição de pista de cames SN21 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[20].
- 216 Atribuição de pista de cames SN22 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[21].
- 217 Atribuição de pista de cames SN23 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[22].
- 218 Atribuição de pista de cames SN24 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[23].
- 219 Atribuição de pista de cames SN25 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[24].
- 220 Atribuição de pista de cames SN26 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[25].
- 221 Atribuição de pista de cames SN27 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[26].
- 222 Atribuição de pista de cames SN28 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[27].
- 223 Atribuição de pista de cames SN29 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[28].
- 224 Atribuição de pista de cames SN30 MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[29].
- 225 Lista de resultados 3: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN1..6.
- 226 Lista de resultados 4: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN7..12.
- 227 Lista de resultados 5: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN13..18.
- 228 Lista de resultados 6: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN19..24.
- 229 Lista de resultados 7: Diferença no resultado para "Pista segura de cames" dos cames SN25..30.
- 1000 Temporizador de controle expirou: se uma alteração de SGE de um canal for informada em outro canal, então este temporizador de controle verifica se o temporizador de alterações expira no outro canal.
- 1001 (ocupado somente no acionamento, veja o alarme F01711)
- 1002 Confirmação de usuário inconsistente: Os dados para a confirmação de usuário são diferentes nos dois canais de monitoração após 2 segundos.
%3 = Estado da confirmação de usuário NCK.
%4 = Estado da confirmação de usuário 611D.
- 1003 Tolerância de referência MD36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL excedida.
- 1004 Erro de plausibilidade da confirm. de usuário.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 1005 Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
- 1007 (ocupado somente no acionamento, veja o alarme F01711).
- 1008 (ocupado somente no acionamento, veja o alarme F01711).
- 1009 Pulsos não cancelados após o tempo de parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1010 Pulsos não cancelados com teste de cancelam. externo de pulsos após o tempo de parada de teste MD36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1011 Estado do teste de aceitação NCK/acionamento diferente.
- 1012 apenas no acionamento; veja alarme F01711
- 1013 A confirmação de usuário NCK da PLC-SRAM e a aceitação de usuário NCK do dado de máquina NCK são diferentes.
- 1014 O número de eixo NCK da PLC-SRAM e o número de eixo NCK da inicialização são diferentes.
- 1016 apenas no acionamento; veja alarme F01711
- 1020 A comunicação entre o canal NCK e o canal de monitoração do acionamento foi interrompida.
- 1024 A posição de parada NCK da PLC-SRAM e a posição de parada NCK do dado de máquina NCK são diferentes.
- 1025 Erro de plausibilidade na seleção de estacionamento: O encoder menciona estacionamento sem solicitação do usuário.
- 1026 Erro de plausibilidade na sincronização de cames entre o NCK e o PLC (função "Pista segura de cames").

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Se uma monitoração segura estava ativa, o STOP B também foi ativado automaticamente. Então será necessário desligar e ligar o comando (Power On).

Correção: Encontrar diferença entre os canais de monitoração. O código de erro %2 indica a causa do alarme. Pode ser que os dados de máquina relativos à segurança não sejam mais os mesmos (recarregar se necessário) ou então as entradas seguras não possuem mais o mesmo nível (medir novamente). Se não é encontrado um destes erros, pode existir um erro em uma CPU, como p. ex. uma célula de memória "falha". Este erro pode ser temporário (eliminável com Power On) ou contínuo (quando ele retorna mesmo após o Power On, substituir o hardware).
Código de erro para STOP F no 840D/SIMODRIVE611D:
0: nenhum erro neste canal. Procurar a causa em outro canal.
1: Lista de resultado 1. controle Desigual das funções pelo SGEs; análise precisa do erro que codifica r9710[0 do SINAMICS], r9710[1].
2: Lista de resultado 2. Confira tolerância do came, análise precisa do erro que codifica em r9711[0 de SINAMICS], r9711[1]
3: posição real. Avaliação incorreta de encoder (controlar MDs). Posição de parada armazenada diferente.
4: Sem comparação cruzada.
5: Habilitações de função. Especificar MDs iguais.
6: Valor limite para SG1. Especificar MDs iguais.
7: Valor limite para SG2. Especificar MDs iguais.
8: Valor limite para SG3. Especificar MDs iguais.
9: Valor limite para SG4. Especificar MDs iguais.
10: Tolerância de parada. Especificar MDs iguais.
11: Valor limite superior SE1. Especificar MDs iguais.
12: Valor limite inferior SE1. Especificar MDs iguais.
13: Valor limite superior SE2. Especificar MDs iguais.
14: Valor limite inferior SE2. Especificar MDs iguais.
15: Cames seguros 1+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
16: Cames seguros 1+. Especificar MDs iguais.
17: Cames seguros 1- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
18: Cames seguros 1-. Especificar MDs iguais.
19: Cames seguros 2+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
20: Cames seguros 3+. Especificar MDs iguais.
21: Cames seguros 2- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
22: Cames seguros 2-. Especificar MDs iguais.
23: Cames seguros 3+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
24: Cames seguros 3+. Especificar MDs iguais.
25: Cames seguros 3- (+tolerância). Especificar MDs iguais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

26: Cames seguros 3-. Especificar MDs iguais.
27: Cames seguros 4+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
28: Cames seguros 4+. Especificar MDs iguais.
29: Cames seguros 4- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
30: Cames seguros 4-. Especificar MDs iguais.
31: Tolerância de posição. Especificar MDs iguais.
32: Tolerância de posição de referência. Especificar MDs iguais.
33: Tempo de mudança de velocidade. Especificar MDs iguais.
34: Tempo de tolerância da comutação SGE. Especificar MDs iguais.
35: Tempo de retardo para cancelar pulsos. Especificar MDs iguais.
36: Tempo de verificação do cancelamento de pulsos. Especificar MDs iguais.
37: Tempo de transição STOP C após SBH. Especificar MDs iguais.
38: Tempo de transição STOP D após SBH. Especificar MDs iguais.
39: Tempo de transição STOP E após SBH. Especificar MDs iguais.
40: Reação de parada após SG. Especificar MDs iguais.
41: Reação de parada após SE. Especificar MDs iguais.
42: Rotação de desligamento após cancelam. de pulsos. Especificar MDs iguais.
43: Teste de memória reação de parada.
44: Posição real + valor limite SG1.
45: Posição real - valor limite SG1.
46: Posição real + valor limite SG2.
47: Posição real - valor limite SG2.
48: Posição real + valor limite SG3.
49: Posição real - valor limite SG3.
50: Posição real + valor limite SG4.
51: Posição real - valor limite SG4.
52: Posição de parada + tolerância.
53: Posição de parada - tolerância.
54: Posição real "+ nx" + tolerância.
55: Posição real "+ nx".
56: Posição real "- nx".
57: Posição atual "- nx" + tolerância.
58: Atual solicitação de parada.
59: Fator de correção SG 1. Especificar MDs iguais.
60: Fator de correção SG 2. Especificar MDs iguais.
61: Fator de correção SG 3. Especificar MDs iguais.
62: Fator de correção SG 4. Especificar MDs iguais.
63: Fator de correção SG 5. Especificar MDs iguais.
64: Fator de correção SG 6. Especificar MDs iguais.
65: Fator de correção SG 7. Especificar MDs iguais.
66: Fator de correção SG 8. Especificar MDs iguais.
67: Fator de correção SG 9. Especificar MDs iguais.
68: Fator de correção SG 10. Especificar MDs iguais.
69: Fator de correção SG 11. Especificar MDs iguais.
70: Fator de correção SG 12. Especificar MDs iguais.
71: Fator de correção SG 13. Especificar MDs iguais.
72: Fator de correção SG 14. Especificar MDs iguais.
73: Fator de correção SG 15. Especificar MDs iguais.
74: Fator de correção SG 16. Especificar MDs iguais.
75: Limite de velocidade "nx". Especificar MDs iguais.
76: Reação de parada com SG1. Especificar MDs iguais.
77: Reação de parada com SG2. Especificar MDs iguais.
78: Reação de parada com SG3. Especificar MDs iguais.
79: Reação de parada com SG4. Especificar MDs iguais.
80: Valor Modulo para cames seguros. Especificar MDs iguais.
81: Tolerância de velocidade para rampa de desaceleração segura. Especificar MDs iguais.
82: SGEs de fator de correção SG. Ativar SGEs imediatamente.
83: Duração do teste de aceitação. Especificar MDs iguais.
84: Tempo de retardo de Stop F -> Stop B. Especificar MDs iguais.
85: Tempo de retardo, cancelar pulsos, falha de Bus. Especificar MDs iguais.
86: Igualar MD36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC e o parâmetro de acionamento p9526
87: Igualar MD36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR e o parâmetro de acionamento p9526
88: Igualar MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE e o parâmetro de acionamento p9503
89: Freqüência limite do encoder. Especificar MDs iguais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

90: Posições de came, controlar MD36940 $MA_SAFE_CAM_TOL
91: Cames seguros 5+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
92: Cames seguros 5+. Especificar MDs iguais.
93: Cames seguros 5- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
94: Cames seguros 5-. Especificar MDs iguais.
95: Cames seguros 6+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
96: Cames seguros 6+. Especificar MDs iguais.
97: Cames seguros 6- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
98: Cames seguros 6-. Especificar MDs iguais.
99: Cames seguros 7+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
100: Cames seguros 7+. Especificar MDs iguais.
101: Cames seguros 7- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
102: Cames seguros 7-. Especificar MDs iguais.
103: Cames seguros 8+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
104: Cames seguros 8+. Especificar MDs iguais.
105: Cames seguros 8- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
106: Cames seguros 8-. Especificar MDs iguais.
107: Cames seguros 9+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
108: Cames seguros 9+. Especificar MDs iguais.
109: Cames seguros 9- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
110: Cames seguros 9-. Especificar MDs iguais.
111: Cames seguros 10+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
112: Cames seguros 10+. Especificar MDs iguais.
113: Cames seguros 10- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
114: Cames seguros 10-. Especificar MDs iguais.
115: Cames seguros 11+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
116: Cames seguros 11+. Especificar MDs iguais.
117: Cames seguros 11- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
118: Cames seguros 11-. Especificar MDs iguais.
119: Cames seguros 12+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
120: Cames seguros 12+. Especificar MDs iguais.
121: Cames seguros 12- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
122: Cames seguros 12-. Especificar MDs iguais.
123: Cames seguros 13+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
124: Cames seguros 13+. Especificar MDs iguais.
125: Cames seguros 13- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
126: Cames seguros 13-. Especificar MDs iguais.
127: Cames seguros 14+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
128: Cames seguros 14+. Especificar MDs iguais.
129: Cames seguros 14- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
130: Cames seguros 14-. Especificar MDs iguais.
131: Cames seguros 15+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
132: Cames seguros 15+. Especificar MDs iguais.
133: Cames seguros 15- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
134: Cames seguros 15-. Especificar MDs iguais.
135: Cames seguros 16+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
136: Cames seguros 16+. Especificar MDs iguais.
137: Cames seguros 16- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
138: Cames seguros 16-. Especificar MDs iguais.
139: Cames seguros 17+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
140: Cames seguros 17+. Especificar MDs iguais.
141: Cames seguros 17- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
142: Cames seguros 17-. Especificar MDs iguais.
143: Cames seguros 18+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
144: Cames seguros 18+. Especificar MDs iguais.
145: Cames seguros 18- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
146: Cames seguros 18-. Especificar MDs iguais.
147: Cames seguros 19+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
148: Cames seguros 19+. Especificar MDs iguais.
149: Cames seguros 19- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
150: Cames seguros 19-. Especificar MDs iguais.
151: Cames seguros 20+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
152: Cames seguros 20+. Especificar MDs iguais.
153: Cames seguros 20- (+tolerância). Especificar MDs iguais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

154: Cames seguros 20-. Especificar MDs iguais.
155: Cames seguros 21+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
156: Cames seguros 21+. Especificar MDs iguais.
157: Cames seguros 21- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
158: Cames seguros 21-. Especificar MDs iguais.
159: Cames seguros 22+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
160: Cames seguros 22+. Especificar MDs iguais.
161: Cames seguros 22- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
162: Cames seguros 22-. Especificar MDs iguais.
163: Cames seguros 23+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
164: Cames seguros 23+. Especificar MDs iguais.
165: Cames seguros 23- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
166: Cames seguros 23-. Especificar MDs iguais.
167: Cames seguros 24+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
168: Cames seguros 24+. Especificar MDs iguais.
169: Cames seguros 24- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
170: Cames seguros 24-. Especificar MDs iguais.
171: Cames seguros 25+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
172: Cames seguros 25+. Especificar MDs iguais.
173: Cames seguros 25- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
174: Cames seguros 25-. Especificar MDs iguais.
175: Cames seguros 26+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
176: Cames seguros 26+. Especificar MDs iguais.
177: Cames seguros 26- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
178: Cames seguros 26-. Especificar MDs iguais.
179: Cames seguros 27+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
180: Cames seguros 27+. Especificar MDs iguais.
181: Cames seguros 27- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
182: Cames seguros 27-. Especificar MDs iguais.
183: Cames seguros 28+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
184: Cames seguros 28+. Especificar MDs iguais.
185: Cames seguros 28- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
186: Cames seguros 28-. Especificar MDs iguais.
187: Cames seguros 29+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
188: Cames seguros 29+. Especificar MDs iguais.
189: Cames seguros 29- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
190: Cames seguros 29-. Especificar MDs iguais.
191: Cames seguros 30+ (+tolerância). Especificar MDs iguais.
192: Cames seguros 30+. Especificar MDs iguais.
193: Cames seguros 30- (+tolerância). Especificar MDs iguais.
194: Cames seguros 30-. Especificar MDs iguais.
195: Atribuição de pista de cames SN1. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
196: Atribuição de pista de cames SN2. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
197: Atribuição de pista de cames SN3. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
198: Atribuição de pista de cames SN4. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
199: Atribuição de pista de cames SN5. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
200: Atribuição de pista de cames SN6. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
201: Atribuição de pista de cames SN7. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
202: Atribuição de pista de cames SN8. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
203: Atribuição de pista de cames SN9. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
204: Atribuição de pista de cames SN10. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
205: Atribuição de pista de cames SN11. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
206: Atribuição de pista de cames SN12. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametri-

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

zação do came.
207: Atribuição de pista de cames SN13. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
208: Atribuição de pista de cames SN14. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
209: Atribuição de pista de cames SN15. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
210: Atribuição de pista de cames SN16. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
211: Atribuição de pista de cames SN17. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
212: Atribuição de pista de cames SN18. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
213: Atribuição de pista de cames SN19. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
214: Atribuição de pista de cames SN20. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
215: Atribuição de pista de cames SN21. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
216: Atribuição de pista de cames SN22. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
217: Atribuição de pista de cames SN23. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
218: Atribuição de pista de cames SN24. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
219: Atribuição de pista de cames SN25. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
220: Atribuição de pista de cames SN26. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
221: Atribuição de pista de cames SN27. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
222: Atribuição de pista de cames SN28. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
223: Atribuição de pista de cames SN29. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
224: Atribuição de pista de cames SN30. Especificar MDs iguais e controlar habilitação e parametrização do came.
225: Lista de resultados 3. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação fina do erro no parâmetro de acionamento r9735[0,1].
226: Lista de resultados 4. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação fina do erro no parâmetro de acionamento r9736[0,1].
227: Lista de resultados 5. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação fina do erro no parâmetro de acionamento r9737[0,1].
228: Lista de resultados 6. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação fina do erro no parâmetro de acionamento r9738[0,1].
229: Lista de resultados 7. Controlar a tolerância dos cames, avaliar a codificação fina do erro no parâmetro de acionamento r9739[0,1].
1000: Temporizador de controle expirou. Muitos processos de ativação nos SGEs (p. ex. por problemas de contato, mau contato).
1001: Inicialização do temporizador de controle incorreta. Veja F01711.
1002: Temporizador de confirmação de usuário expirou.
1003: Tolerância de referência ultrapassada. Comparação da posição de referência com a atual posição segura.
1004: Erro de plausibilidade da confirmação de usuário.
1005: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste. Seleção de parada de teste com habilitação de pulsos, falha na fiação do SGE "Pulsos cancelados".
1007: Interrupção da comunicação entre PLC e acionamento.
1008: Transmissão de dados incorreta entre PLC e acionamento.
1009: Ativação de uma parada consecutiva após a parada de teste. Inspecionar a fiação. Verificar a configuração do SGE via MD36976 $MA_SAFE_PULSE_STATUS_INPUT. Verificar o estágio de temporizador da parada de teste.
1012: Restabelecer consistência dos dados através de Power On.
1013: Restabelecer consistência dos dados através de Power On.
1014: Restabelecer consistência dos dados através de Power On.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

1016: Confira comunicação entre controle e drive
1020: A comunicação cíclica entre a NCK e o acionamento não funciona mais.
1024: Restabelecer consistência dos dados através de Power On.
1025: Violação de plausibilidade na seleção de estacionamento. Inspecionar o HW do encoder e a comunicação com o encoder.
1026: Inspecionar a comunicação entre o PLC e o acionamento e entre o PLC e o NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Se foi ativado STOP B, é necessário desligar e ligar o comando (Power On).

27002 Eixo %1 parada de teste em andamento

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O funcionamento correto do caminho de desligamento é verificado ao se colocar o SGE 'Seleção da parada de teste'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A mensagem serve apenas de informativo para o operador.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação
O alarme sairá automaticamente após expirar o tempo de retardo definido no MD $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME - e após a remoção do SGE "Seleção do teste de parada", se o controle reconhecer a supressão dos pulsos, no caso do teste ter sido completado com sucesso. Um teste mal sucedido pode ser reconhecido pelo alarme 27001 com código de erro 1005 ou pelo alarme 27024.

27003 Ocorreu um erro : %1 %2

Parâmetros: %1 = Informação sobre o código ou a tabela
%2 = Número da tabela

Definições: Erro de no código de safety relevante ou nos dados do safety. As funções de monitorações seguras (Safety Integrated) na NCK podem ser afetadas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Continuar a trabalhar com muito cuidado. Recarregar o código e os dados o mais breve possível (Power On). Se o erro ocorrer mais uma vez, informar o pessoal de service autorizado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27004 Eixo %1, diferença na entrada segura %2, NCK %3, drive %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Monitoração relacionada
%3 = Identificador da interface na entrada NCK
%4 = Identificador da interface da entrada do drive

Definições: Detectada diferença na entrada segura mencionada. O sinal de entrada mencionado tinha, através da duração $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME, um estado diferente nos dois canais de monitoração, NCK e SIMODRIVE611D.
Monitoração envolvida (%2):
SS/SV= Diferença no SGE "Desseleção de parada de operação segura/Velocidade segura"
SS= Diferença no SGE "Desseleção de parada de operação segura"
SV= Diferença no SGE "Seleção de velocidade segura"
SP= Diferença no SGE "Seleção de posições limite seguras"
SVOVR= Diferença no SGE "Seleção de correção SG"
Identificador de interface da entrada NCK(%3):
DMP<drv><mod><bit>=<valor>
<drv>= Número de drive do bloco de terminais (1...31)
<mod>= Número do submódulo (1...8)
<bit>= Número da conexão (1...16)
<valor>= Valor do NCK-SGE (0,1)
SPL Para o dado da parametrização do SGE na interface SPL.
<io> = Área de variáveis de sistema parametrizada (01=$A_INSID, 02=$A_INSED)
<dword> = Palavra dupla de variáveis de sistema (1,2)
<bit> = Número de bit na palavra dupla de variáveis de sistema (1...32)
<valor>= Valor do NCK-SGE (0,1)
Onboard-Input Para o caso da parametrização do SGE em outra entrada Onboard.
<bit>= Número da entrada = 01 ...04
<valor>= Valor do NCK-SGE = 0,1

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificador de interface da entrada de drive (%4):
DBX<byte><bit>=<valor>
<byte>= Número de byte no DB axial (22, 23, 32, 33)
<bit>= Número de bit em Byte (0...7)
<valor>= Valor do SGE de drive (0,1)
Este alarme pode ser omitido através do MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 0 = 0.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique os ajustes para os sinais seguros de entrada (NCK I/Os, parâmetros DB PLC).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27005 Eixo %1, erro na verificação cruzada: diferença estática na posição segura

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Via a verificação cruzada entre NCK e SIMODRIVE611D canal de monitoração, uma diferença no valor atual foi detectada, que é maior que a tolerância máxima definida no MD $MA_SAFE_POS_TOL. Isto pode ser verificado por meio dos valores seguros de posição para os dois canais de monitoração mostrados no menu de serviço.
O alarme é mostrado somente, se a monitoração com referência absoluta (SE/SN) foi habilitada para o eixo especificado e se a liberação do usuário foi ativada. O alarme é cancelado, tão logo a liberação do usuário seja cancelada, ou se a diferença de valor atual entre os dois canais de monitoração cair novamente abaixo da diferença máxima permitida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se o alarme estiver presente estaticamente, a liberação do usuário deve ser cancelada. Quando o controle é inicializado, a máquina pode ser conduzida ao estado de segurança novamente e a operação finalizada por um novo processo de referenciamento e ativação da liberação do usuário. Antes de ativar a liberação do usuário, a posição atual do eixo mostrada na tela de "liberação do usuário", deve ser comparada com a atual posição de máquina. Isto é obrigatório para garantir o funcionamento adequado do limite de posição de segurança (SE) e os cames de segurança (SN).
Uma alteração de reconhecimento do usuário é somente possível com a chave de segurança na posição 3 ou após a introdução da password.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27006 Eixo %1 teste externo bloqueio de impulso em andamento

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O funcionamento correto do bloqueio externo de pulso está sendo atualmente checado, após o sinal SGE 'Teste de parada bloqueio externo de pulso' ter sido ativado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme é automaticamente cancelado quando o teste é concluído, desativando SGE 'Teste de parada bloqueio externo de pulso'.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27007 Eixo %1 modo de teste de aceitação está ativo

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: No painel de operação foi inicializado um teste de aceitação SI com o wizard do teste de aceitação. O modo de teste de aceitação via NCK e drive á ativado para o tempo deste teste de aceitação. No modo de teste de aceitação podem ser confirmados alarmes SI-PowerOn com a tecla Reset.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou esperar até que seja concluído (tempo do teste de aceitação pode ser parametrizado através do MD $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27008 Eixo %1 fim de curso de software desativado

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: No painel de operação foi iniciado o teste de aceitação SI das posições finais seguras com o wizard do teste de aceitação. Para este teste de aceitação são desativados os fins de curso de software, de um canal único, para o eixo/fuso, para garantir que as posições de limite seguras possam ser atingidas.

Reação: Visualização de alarme.
Desativação do limite de software de canal único do eixo/fuso visualizado.

Correção: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou aguardar a conclusão do teste.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27010 Eixo %1 tolerância para a parada segura foi excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo deslocou-se muito longe da posição nominal, tanto que excedeu o especificado no MD $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
O alarme pode ser reconfigurado com MD $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Parada do eixo com valor comando de velocidade = 0 (STOP B). Assim que o valor atual de velocidade seja menor que o definido no MD $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL, mas mais recente que time-out no MD $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY, os pulsos serão suprimidos (STOP A)

Correção: Verificar a tolerância da monitoração de parada: o valor é adequado à exatidão e dinâmica do drive do eixo? Se a resposta é negativa, aumentar a tolerância. Se a resposta é positiva, verificar a máquina quanto a danos e eliminá-los.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27011 Eixo %1 velocidade segura excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo se moveu muito rápido, de fato muito mais rápido que o permitido no MD $MA_SAFE_VELO_LIMIT. Com o SBH/SG ativo e um sistema de 1 encoder a velocidade, esta que corresponde à freqüência limite de encoder registrada no MD SAFE_ENC_FREQ_LIMIT, foi excedida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Parada de eixo com STOP A, C, D, ou E, dependem da configuração no MD $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou MD $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.

Correção: Se não houve qualquer operação incorreta: Verificar o valor de entrada do MD, verificar o SGEs: estava especificada uma velocidade segura correta? Se o MD e o SGE estão corretos, verificar a máquina quanto à danos e eliminá-los.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27012 Eixo %1 posição de limite de fim de curso segura foi excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O eixo ultrapassou a posição de limite de fim de curso programada no dado de máquina: $MA_SAFE_POS_LIMT_PLUS ou $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

NC Stop com o alarme.
Parada do eixo com STOP C, D ou E, dependendo da configuração do MD $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.

Correção: Se não houve nenhum erro óbvio de operação: Verificar o valor de entrada do dado de máquina, verificar os SGEs: um dos 2 limites de fim de curso foi corretamente selecionado? Caso os dados de máquina e os SGEs estejam corretos, verificar se a máquina contém qualquer dano e eliminar os mesmos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Remover o acordo de usuário para este eixo. Então pressione a tecla de RESET causando aborto de programa e cancelamento do alarme. Deslocar o eixo no modo JOG para uma faixa de deslocamento válida. Após a correção da falha no programa de NC e a verificação da posição do eixo, o acordo com usuário pode ser ativado novamente e o programa pode ser reiniciado.

27013 Eixo %1 monitoramento de segurança para aceleração excedida

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Depois de iniciar o STOP B ou C a velocidade foi ultrapassada com o valor de tolerância especificado no MD $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Bloqueio de pulso pela ativação do STOP A.

Correção: Verifique MD $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL. Verifique o comportamento de frenagem do drive afetado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27020 Eixo %1 parada E ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no MD $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou MD $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de uma LIFTFAST ASUP simultâneo a ativação da parada de operação segura (SBH) após expirar o tempo ajustado no MD $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.

Correção: Eliminar as causas do alarme "Velocidade segura excedida" ou "Posição limite segura excedido" (veja a descrição do alarme).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27021 Eixo %1 parada D ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativação de "Desaceleração no contorno" e ativação simultânea da parada da operação segura (SBH) após expirar o tempo ajustado no DM $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.

Correção: Eliminar as causas do alarme "Velocidade segura excedida" ou "Posição limite segura excedida" (veja a descrição do alarme).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27022 Eixo %1 parada C ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme ocorre na seqüência dos alarmes 27011 "Velocidade segura excedida" ou 27012 "Posição final segura excedida" (quando configurado como no $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar a "Desaceleração no limite de corrente" e a ativação simultânea da parada da operação segura (SBH) após ter expirado o tempo ajustado no DM $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.

Correção: Eliminar as causas do alarme "Velocidade segura excedida" ou "Posição limite segura excedida" (veja a descrição do alarme).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27023 Eixo %1 parada B ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme é ativado junto com o alarme 27010 "Tolerância para a parada segura foi excedida" ou após o alarme 27001 "STOP F ativado".
O alarme pode ser reconfigurado com MD ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Ativar a "Desaceleração no limite de corrente" e a ativação do temporizador para comutação após STOP A(veja MD $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY).

Correção: Eliminar as causas do "Tolerância para a parada segura foi excedida" ou "STOP F ativado" (veja a descrição destes alarmes).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27024 Eixo %1 parada A ativada

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Este alarme é ativado com o
- alarme 27011 "Velocidade segura excedida" (quando configurado como em $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION)
- Alarme 27013 "Rampa de frenagem segura excedida",
- Alarme 27023 "STOP B acionado"
- Teste de parada sem sucesso.

O alarme pode ser reconfigurado com MD ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.
Ativar uma "Supressão de pulso".

Correção: Eliminar as causas de
- alarme "Velocidade de segurança excedida",
- alarme "Monitoração de segurança para aceleração excedida",
- alarme "STOP B acionado",
- teste de parada sem sucesso

(veja a descrição destes alarmes).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27030 Eixo %1 função não possível com esta unidade de controle SIMODRIVE611D

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O SINUMERIK Safety Integrated com as unidades de controle SIMODRIVE611D somente é possível com 2 circuitos de medição por drive e relê de desligamento. Houve a tentativa de se ativar uma função de segurança, mesmo que não haja uma unidade destas.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Substituir a unidade ou desativar novamente a função de segurança no MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27031 Eixo %1 valor limite para a velocidade segura %2 na relação de transmissão %3 muito alto (máx. %4)

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice do valor limite
%3 = Número da relação de transmissão
%4 = Velocidade máxima

Definições: Todos os valores limite no MD $MA_SAFE_VELO_LIMIT deverão estar ajustados de modo que a frequência limite da monitoração de amplitude não seja excedida no hardware do circuito de medição. O valor limite que não mantém o controle é indicado como um segundo parâmetro (1 para SG1, 2 para Sg2, etc.). O terceiro parâmetro informa, p. ex., a relação de transmissão 1 para a relação 1, 2 para a relação 2, etc. O quarto parâmetro informa qual velocidade máxima poderia ser especificada para que a freqüência limite ainda seja mantida na operação segura.
O alarme pode ser reconfigurado com MD ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).¶

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar uma "Supressão de pulso".

Correção: Diminuir o valor limite no MD $MA_SAFE_VELO_LIMIT[x], x = (2o. parâmetro do alarme) - 1, ou corrigir o ajuste dos fatores da transmissão.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27032 Erro de checksum de monitorações seguras do eixo %1. Confirmação e teste de aceitação são necessários!

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Os MDs relevantes para a parametrização de segurança de eixo funcionarem são protegidos por um checksum. O alarme indica que o atual checksum não coincide mais com o checksum salvo, portanto, ou um dado foi alterado sem autorização ou um dado está com defeito.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Controlar os MDs. Reprocessar o checksum. Aceitar novamente as funções de segurança (monitorações de movimento, SPL, PROFIsafe).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27033 Eixo %1 parametrização do MD %2[%3] inválida

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização do dado de máquina %2 está incorreta. Informação adicional é o índice de campo do dado de máquina. Se o dado de máquina for um dado de máquina individual, então um zero é indicado como índice de campo. O alarme aparece nas seguintes situações:
- 1. A conversão do MD indicado no formato interno de cálculo provoca um transbordo.
- 2. Os valores registrados no MD $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS e no $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS estão trocados. O limite superior é menor ou igual ao limite inferior.
- 3. Para um eixo com funções de segurança não foi feita a atribuição de canal de valor nominal/atual no MD $MA_SAFE_ENC_SEGMENT_NR, MD $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR no Bus de acionamento. Para uma atribuição de canal de valor nominal/atual no MD $MA_CTRLOUT_MODULE_NR, MD $MA_SAFE_ENC_MODULE_NR não foi indicado nenhum número de módulo.
- 4. O número de acionamentos mudou. Ao reler a posição de parada e o número de acionamento correspondente foi detectada uma diferença com a atual configuração de acionamento.
- 5. No MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE foi habilitada uma função de segurança sem que as funções de segurança SBH/SG tivessem sido habilitadas.
- 6. Erro na parametrização das atribuições de entrada/saída para os SGEs/SGAs.
- 7. Foi especificado um zero no MD $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.
- 8. Foi especificado um zero no MD $MA_SAFE_ENC_RESOL.
- 9. No MD $MA_IS_ROT_AX e no MD $MA_SAFE_IS_ROT_AX foram feitas diversas configurações.
- 10. No MD $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR foi parametrizado um circuito de medição inexistente.
- 11. No MD $MA_SAFE_ENC_MODULE_NR foi especificado o número de um acionamento que não existe ou foi identificado como inativo. Em um acionamento inativo o MD $MA_SAFE_ENC_TYPE não foi resetado para 0.
- 12. No MD $MA_SAFE_ENC_TYPE foi parametrizado um tipo de encoder que não corresponde ao tipo fisicamente disponível.
- 13. No MD $MA_SAFE_ENC_TYPE foi especificado um tipo de encoder incorreto ($MA_SAFE_ENC_TYPE = 0, 2, 3 ou 5) para um acionamento ativo.
- 14. Para a parametrização do encoder do motor no MD $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR também é usado o circuito de medição do 2º sistema de medição para assegurar os dois canais. O 2º circuito de medição deste módulo de acionamento também foi parametrizado nos dados de um outro eixo, resultando em dupla atribuição. Nesta parametrização a conexão do 2º circuito de medição não pode ser usada para coleta de valores atuais.
- 15. No MD $MA_SAFE_POS_TOL foi especificado um valor acima de 10mm para um eixo linear.
- 16. No MD $MA_SAFE_REFP_POS_TOL foi especificado um valor acima de 1mm para um eixo linear.
- 17. Os valores limite para a monitoração "n<n_x", calculados a partir do MD $MA_SAFE_VELO_X e MD $MA_SAFE_POS_TOL, são de mesmo tamanho.
- 18. Uma das posições de came ativadas está fora da faixa Módulo atual.
- 19. A faixa Modulo de cames MD $MA_SAFE_MODULO_RANGE parametrizada não é um múltiplo inteiro de 360 graus.
- 20. A faixa Módulo de cames MD $MA_SAFE_MODULO_RANGE parametrizada e a faixa Módulo no MD $MA_MODULO_RANGE não são inteiras e indivisíveis entre si.
- 21. A função "Sincronização de valor atual do sistema encoder duplo" (escor.) está ativada para um sistema de encoder simples, ou uma função com referência absoluta (SE/SN) está ativada simultaneamente.
- 22. Os alarmes 27000/300950 devem ser omitidos durante o estacionamento (MD $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). Neste caso o SGA "Eixo referenciado com segurança" deve ser parametrizado através do MD $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 23. Um SGE/SGA axial foi parametrizado na interface SPL (número de segmento = 4) e falta a habilitação de função para as paradas externas (MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit 6).
- 24. Um SGE/SGA axial foi parametrizado na interface SPL (número de segmento = 4) e o SGE "Desseleção de Stop A ext." (atribuição via MD $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) foi parametrizada invertida (Bit 31 = 1) ou o SGE "Desseleção de Stop A ext." não foi parametrizada na interface SPL $A_OUTSI.
- 25. Para o encoder incremental parametrizado foi ativada a função "Salvar valor atual para encoder incremental" através do MD $MA_ENC_REFP_STATE e através do MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE foi ativada uma função de monitoração com referência absoluta (SE/SN). Esta combinação de funções não é permitida.
- 26. No MD $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL foi especificado um valor maior que 1000 mm/min para um eixo linear.
- 27. No MD $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL foi especificado um valor maior que 20000 mm/min para um eixo linear.
- 28. No MD $MA_SAFE_VELO_X foi especificado um valor maior que 1000 mm/min para um eixo linear.
- 29. No MD $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL foi especificado um valor maior que 1000 mm/min para um eixo linear.
- 30. No MD $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT foi configurado um valor maior do que a freqüência limite de encoder máxima configurável para a operação segura do sistema de registro simples.
- 31. No MD $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT foi ajustado um valor maior que 300 kHz para um módulo de controle Performance-1 ou Standard-2.
- 32. O MD $MA_SAFE_EXT_PULSE_ENAB_OUTPUT não foi parametrizado ou foi parametrizado incorretamente. Uma parametrização deste MD é necessária se no MD $MA_SAFE_PULSE_ENABLE_OUTPUT Bit 30 foi definido 1, isto é, aplicado o cancelamento interno de pulsos.
- 33. O MD $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE foi parametrizado com o valor 4 (Stop E) sem habilitar o STOP E externo em todos os eixos com habilitação de função SI (MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE diferente de 0).
- 34. No MD $MA_FIXED_STOP_MODE foi liberado o teste do mecanismo de frenagem (Bit 1 = 1) sem que para este eixo fosse habilitada a operação segura no MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE. O teste do mecanismo de frenagem somente é permitido com funções de segurança neste eixo.
- 35. O MD $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou o MD $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION foi parametrizado com um valor inadmissível.
- 36. No MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE foi ativada a sincronização de cames através do Bit7 sem que os cames fossem liberados através do Bit8...Bit15.
- 37. A liberação dos cames foi realizada via $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas também via $MA_SAFE_CAM_ENABLE
- 38. No MD $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS foi parametrizado um valor inválido ou especificado o mesmo endereço para diversos eixos.
- 39. A atribuição interna do MD $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT a partir da atribuição do acionamento não pôde ser feita, pois deve ter sido especificada fora das faixas permitidas. Adequar a parametrização do encoder com o acionamento.
- 40. O MD $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR foi parametrizado com ponto-e-vírgula.
- 41. Os endereços lógicos básicos configurados no HW e endereçados no MD $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS não são os mesmos, o ou slot endereçado tem comprimento incorreto.
- 42. A posição do came $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] e $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] foi parametrizada muito próxima ao limite Modulo.
- 43. No $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE foram liberados "Cames seguros" no Bit 8...15, enquanto ao mesmo tempo no $MA_SAFE_CAM_ENABLE a função "Pista segura de cames" está liberada.
- 44. Posição de came negativa $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] e maior do que a posição de came positiva $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Isto não é permitido na função "Pista segura de came".
- 45. A distância entre 2 cames em uma pista de cames ($MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] e $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) é muito pequena. (função "Pista segura de cames")
- 46. O comprimento de came, isto é, a distância entre a posição positiva ($MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) e a posição negativa ($MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) dos cames é muito pequena.(função "Pista segura de cames")
- 47. para pelo menos 2 cames liberados no $MA_SAFE_CAM_ENABLE foram especificados valores idênticos no $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n].(função "Pista segura de cames")
- 48. O valor parametrizado no $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] para um came liberado no $MA_SAFE_CAM_ENABLE é inválido. (função "Pista segura de cames")

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- 49. Em uma pista de cames foram especificados mais do que 15 cames através do $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n].(função "Pista segura de cames")
- 50. A funcionalidade Modulo de cames foi selecionada no $MA_SAFE_MODULO_RANGE, mas não é suportada pela função "Pista segura de cames".
- 51. A definição do $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE Bit7 não é permitida na liberação da função "Pista segura de cames". A sincronização de cames foi habilitada implicitamente.
- 52. Apenas 840D sl: O parâmetro do ciclo de monitoração $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME não está igual ao p9500 do canal de monitoração do acionamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique e altere o MD especificado. Permita o checksum ser recalculado. Reconheça as funções de segurança.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27034 Invalida a parametrização de MD %1[%2]

Parâmetros: %1 = Identificador do dado de máquina
%2 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização do dado de máquina %1 está incorreta. O alarme aparece na seguinte situação:
- Para o MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL foi configurado um valor inválido.
- Para o MD $MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NR foi configurado um valor inválido.
- Para o MD $MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR foi configurado um valor inválido.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verifique e corrija o dado de máquina especificado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27035 Necessário confirmação e teste de funcionamento do novo componente de HW do eixo %1.

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: As identificações lidas pelo drive para os componentes de HW correspondentes (encoder, motor, módulo) não coincidem com a parametrização na NCK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Se o alarme ocorre durante a colocação em funcionamento, deve-se fazer o seguinte:
- Confirmar o checksum SAFE_ACT_CHECKSUM[1] (a posição 3 do interruptor com chave e a entrada da senha são necessárias), continuar com a colocação em funcionamento.

Se o alarme ocorreu após a substituição de um módulo de encoder ou motor DRIVE-CLiQ, deve-se fazer o seguinte:
- Na área de operação Diagnóstico, confirmar o checksum de hardware no SAFE_ACT_CHECKSUM[1] através de softkey (posição 3 do interruptor com chave e entrada de senha são necessárias)
- Novo ajuste do encoder de valor real
- Verificação da coleta de valores reais SI: Velocidades, sentido de deslocamento, posição absoluta (eventualmente com confirmação do usuário)
- Documentação do novo valor de checksum no SAFE_ACT_CHECKSUM[1] e a última entrada no histórico de alterações no MD SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE[0]
- Documentação dos dados de versão de hardware e de software do novo componente

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27036 Eixo %1 A parametrização de encoder dado de máquina %2[%3] foi ajustada

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Definições: A parametrização de encoder lida pelo drive para as funções de monitoração não coincide com a parametrização NCK no dado de máquina indicado. O dado de máquina de NCK correspondente foi ajustado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Continuar a colocação e funcionamento, corrigir os checksums

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27037 Eixo %1 e %2 com mesmo endereço PROFIsafe %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Número de eixo
%3 = Endereço PROFIsafe

Definições: O endereço PROFIsafe lido pelo drive destes dois eixos é idêntico.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Ajustar corretamente os endereços PROFIsafe dos drives.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27038 Eixo %1 o valor %2 no parâmetro de drive %3 viola os limites da NCK-dado de máquina %4 .

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Valor no parâmetro de drive
%3 = Número do parâmetro de drive, p. ex. parâmetro 979.
%4 = Nome do dado de máquina NCK.

Definições: Um drive Sinamics forneceu valores em um parâmetro que violam os valores de limite permissíveis ou os valores mín/máx para um dado de máquina NCK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Inspecionar por que foram registrados valores incorretos mencionados no parâmetro do drive (979 (formato encoder de PROFIdrive), 47x (formato DQL) ou 9527 (tipo de módulo de encoder)) (por exemplo, erros de software internos no Drive, veja documentação drive).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27039 Parametrização MD %2[%3] do eixo %1 alterada, é necessário confirmar e executar teste de aprovação

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A parametrização lida do acionamento para as funções de monitoração SI não coincide com a parametrização NCK do MD indicado.
O respectivo MD do NCK foi adaptado.
Entre MDs de NCK e parâmetros de acionamento existe a seguinte relação:
- $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM corresponde ao p2003

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Continuar a colocação e funcionamento, corrigir os checksums.
- Na indicação do MD $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM:
A alteração do p2003 deve ser considerada na parametrização do MD $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE. O torque de retenção a ser parametrizado para o teste de frenagem deve ser reconfigurado:
$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE = torque desejado para teste do freio / p2003 * 100
Em seguida deve ser realizado um teste de aprovação da capacidade funcional do teste de frenagem.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27040 Eixo %1 esperar pelo módulo do motor

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: Alarme na inicialização, enquanto o módulo do motor não estiver pronto para o SI
A comunicação para o módulo do motor na inicialização ainda não foi estabelecida, as funções de segurança não estão disponíveis ainda.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL pode-se configurar a indicação do alarme de modo que seja exibido apenas um alarme para todos os eixos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O alarme aparece permanentemente durante a inicialização, se o acionamento não se comunicar. Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e é automaticamente apagado.
Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- As monitorações seguras dos movimentos somente estão ativadas no $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas não no parâmetro correspondente do acionamento atribuído (p9501).
- A associação Eixo -> Acionamento através do MD $MA_SAFE_CRTLOUT_MODULE_NR, MD $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 está com erro.
- Falta de contato do conector do PROFIBUS.
Controlar se o parâmetro p9501 e sua atribuição do acionamento através do MD $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e o parâmetro p0978 estão corretos.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27050 Eixo %1 falha de comunicação SI

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: A comunicação com o drive para as monitorações de movimentos do Safety Integrated também é monitorada.
Esta monitoração detectou um erro

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Quando o STOP F é ativo pode causar o alarme 27001 com erro código 0, como também alarme 27023 e 27024. Alarme 27001 com erro código 0 pode ser evitado através da redução do ($MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL de alarme mais alto ou pode ser igualado a 1).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificação das ligações entre NCK e drive
Confira a configuração do telegrama de PROFIBUS (por exemplo SI Slot configurado).
Confira a tarefa do NCK SI eixo para Slot SI ($MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS).
Verificação do cumprimento das condições de EMC
Confira a tarefa da configuração de telegrama para o escravo OM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27060 Erro de checksum ao acionamento do eixo %1. Confirmação e teste de aceitação requereridos!

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Os MDs $MA_SAFE_ axial... e $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Checar os dados de máquina, recalcular o checksum e confirmar. Verificar a segurança e o funcionamento (conexões eixo de NCK - drive/encoder).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27070 Erro no checksum de parametrização SPL e interfaces de SPL. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: O NCK MDs $MN_SAFE_IN/OUT..., $MN_PROFISAFE..., $MN_SAFE_SDP/RDP... são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confira dados de máquina, recalcular o checksum e confirme. Verificar a segurança e o funcionamento (PROFIsafe, tarefa de DMP SPL-I/Os, FSEND/FRECV).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27071 Erro de Checksum parametrização segurança do PLC. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: O NCK MDs $MN_SAFE_USER_DATA são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar as funções de segurança.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27072 Erro de Checksum: habilita comunicação segura. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: O NCK MDs $MN_PROFISAFE_ ..._ENABLE, $MN_SAFE_RDP/SDP_ENABLE são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confira dados de máquina, recalcule o checksum e confirme. Verificar a segurança e o funcionamento (PROFIsafe, FSEND/FRECV).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27073 Erro de Checksum S7 configuração de PROFIsafe. Confirmação e teste de aceitação requeridos!

Definições: Os parâmetros F requeridos para comunicação de PROFIsafe são protegidos por um checksum. O alarme indica que o checksum atual já não corresponde ao checksum armazenado, isto significa que um MD foi mudado sem autorização ou está no estado defeituoso.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Inspecione a configuração de PROFIsafe, lado do S7. Recalcule o checksum. Verifique a segurança de funcionamento (PROFIsafe I/Os).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27090 Erro na comparação de dados cruzados NCK-PLC, %1[%2], NCK: %3, %4<ALSI>

Parâmetros: %1 = Nome da variável do sistema em que o erro foi encontrado
%2 = Informação adicional, índice de campo das variáveis do sistema
%3 = Informação adicional valor de comparação NCK
%4 = Informação adicional, índice de campo da comparação cruzada

Definições: Durante a comparação cíclica e cruzada dos dados entre o NCK e o PLC apareceram diferenças nos dados comparados. O parâmetro %1 indica a variável de sistema com erro ($A_INSI, $A_OUTSI, $A_INSE, $A_OUTSE ou $A_MARKERSI) com o índice de campo %2.
Casos especiais:
- A indicação "Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0], ..." significa que o estado de colocação em funcionamento SPL no NCK e no PLC foi configurado diferente.
- A indicação "Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, $MN_SPL_STOP_MODE[0], ..." significa que a reação de parada SPL (Parada D ou E) no NCK e no PLC foi configurada diferente.
- A indicação "Erro na comparação cruzada de dados, $MN_SAFE_SPL_USER_DATA[n], ... "significa que diferentes dados de usuário foram especificados no NCK e PLC.
- A indicação "Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, TIMEOUT[0], NCK: 0" significa que a comunicação entre o NCK e o PLC está basicamente avariada, e mais nenhuma comparação cruzada de dados poderá ser executada.
- Apresenta "Erro na verificação cruzada de dados de NCK-PLC, $A_FSDP_ERR_REAC[n], $A_FRDP_SUBS[n], $A_FRDP_ERR_REAC[n]..."significa que diferentes dados de usuário foram especificados no NCK e PLC.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Nos erros de comparação cruzada de dados nas variáveis de sistema $A_INSE, além da informação das variáveis afetadas no parâmetro de alarme %1, também é indicada a associação parametrizada do HW no MD $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN[0...7], de modo que possamos visualizar diretamente na linha de alarme a conexão de HW envolvida.
Exemplo: Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, DMP 04.03 Bit 01=$A_INSE[2], NCK: 1;
As informações no exemplo (04.03) correspondem às entradas feitas nos dados de máquina $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN[0...7] para as varíaveis de sistema mencionadas.
Especificamos:
DMP 04.xx O número de acionamento do bloco de terminais afetado (faixa de valores = 01...21)
DMP xx.03 Número de módulo do módulo de entrada (faixa de valores = 01...08)
Os números mencionados são representados como no MD $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN[0...7], de forma hexadecimal.
A informação do número Bit inicia como na numeração das entradas nos módulos DMP, com o valor 0 (faixa de valores = 00...15)
Na associação das entradas SPL às entradas do NC-Onboard o texto ampliado de alarme tem a seguinte aparência:
Erro na comparação cruzada de dados NCK-PLC, NC-Onboard-In 01=$A:INSE[1], NCK: 1; 2
Na HMI, com o parâmetro %4, para cada uma das variáveis de sistema mencionadas pode ser configurada uma mensagem de alarme específica:
%4 = 0: Erro de estado de colocação em funcionamento SPL ($MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] - DB18 DBX36.0)
%4 = 0: Erro reação de parada SPL ($MN_SAFE_SPL_STOP_MODE - DB18 DBX36.1)
%4 = 0: Erro nas variáveis de sistema SPL ($MN_SAFE_SPL_USER_DATA - DB18 DBD256,260,264,268)
%4 = 0: Erro FSENDDP, reação de erro ($A_FSDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW190, DBW210, DBW220)
%4 = 0: Erro FRECVDP, reação de erro ($A_FRDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW222, DBW234, DBW246)
%4 = 0: Erro FRECVDP, valores de susbstituição ($A_FRDP_SUBS[n] - DB18 DBW220, DBW232, DBW244)
%4 = 1.... 64: Erro nas variáveis de sistema $A_INSE[1...64]
%4 = 65...128: Erro nas variáveis de sistema $A_OUTSE[1...64]
%4 = 129...192: Erro nas variáveis de sistema $A_INSI[1...64]
%4 = 193...256: Erro nas variáveis de sistema $A_OUTSI[1...64]
%4 = 257...320: Erro nas variáveis de sistema $A_MARKERSI[1...64]
Para parametrização do alarme 27090 o arquivo ALSI_xx.com deve ser incluído no gerenciamento de dados e identificado na HMI através do MBDDE.INI na secção [IndexTextFiles]
ALSI=f:\dh\mb.dir\alsi_ . Este arquivo pode ser redefinido pelo fabricante da máquina, para adequar sua instalação com outros textos relevantes no alarme. Se o arquivo deve ser redefinido, então o novo arquivo deverá ser identificado no sistema através do MBDDE.INI.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL pode-se controlar a indicação do alarme 27090: MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL = 2 : O alarme 27090 apenas será exibido na primeira diferença de dados encontrada.

Reação: Visualização de alarme.
Ativar um STOP D/E (acionado via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de Safety, assim que SPL fase de startup (MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) estiver completa.

Correção: Analise o valor mostrado e avalie DB18: SPL_DELTA no lado do PLC.
Encontre a diferença entre os canais de monitoração. Possíveis causas:
- Ligação incorreta
- SPL incorreto
- Classificação incorreta dos SGEs axiais para a interface interna $A_OUTSI
- Classificação incorreta dos SGAs axiais para a interface interna $A_INSI
- Classificação incorreta dos SPL-SGEs axiais para a interface externa $A_INSE
- Classificação incorreta dos SPL-SGAs axiais para a interface externa $A_OUTSE
- Diferente SPL status de startup programado na NCK e PLC
- Diferente SPL reação a parada programado na NCK e PLC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27091 Erro na comparação de dados cruzada NCK-PLC, parada do %1

Parâmetros: %1 = Informação adicional sobre o canal de monitoração que ativou a parada

Definições: No canal de monitoração indicado em %1 (NCK ou PLC) foi acionado STOP D ou E (dependendo da parametrização no MD $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE). O alarme 27090 fornece maiores informações sobre a causa do STOP D/E.

Reação: Visualização de alarme.
Ativar um STOP D/E (acionado via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de Safety, assim que SPL fase de startup (MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) estiver completa.

Correção: Avaliar os parâmetros do alarme 27090 e corrigir SPL, ou verifique os módulos de I/Os e conexões, ou a interface interna SPL para os canais de monitoração de segurança na NCK e no drive SIMODRIVE611D.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27092 Comunicação interrompida durante comparação cruzada de dados NCK-PLC, erro reconhecido por %1

Parâmetros: %1 = Extensão indicando o canal de monitoração que detectou o erro

Definições: O tempo de atraso (1s) para monitorar comunicação foi excedido no canal de monitoração especificado em %1 (NCK ou PLC). O outro canal de monitoração não enviou novos pacotes de dados dentro deste tempo.

Reação: Visualização de alarme.
Um temporizador de 5 segundos foi ativado, sendo que após o tempo decorrido
- as saídas externas NCK SPL serão apagadas
- o PLC será comutado para STOP.

Correção: Verifique os componentes de sistema (o PLC deve ter a versão correta do FB15 e DB18).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27093 Erro no checksum NCK-SPL, %1, %2, %3

Parâmetros: %1 = Informação adicional sobre o tipo do erro
%2 = Informação adicional - magnitude de referência
%3 = Informação adicional - magnitude atual

Definições: um erro de checksum ocorreu na NCK SPL. O arquivo /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF foi subsequentemente modificado. A lógica de segurança programável (SPL) na NCK pode estar corrompida. Parâmetros %1indicam o tipo de alteração:
- %1 = FILE_LENGTH: o comprimento do arquivo foi alterado.
- %1 = FILE_CONTENT: o conteúdo do arquivo foi alterado.
%2 especifica as variáveis de referência (comprimento do arquivo, checksum do conteúdo do arquivo), %3 especifica as variáveis atuais que são calculadas ciclicamente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o arquivo e a data de sua última alteração. Carregar novamente o arquivo original e reiniciar as monitorações com Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27094 Acesso de escrita à variável de sistema %1 permitido só do NCK-SPL

Parâmetros: %1 = Nome da variável de sistema Safety em questão

Definições: Acessos de escrita a uma das variáveis de sistema Safety só é permitido a partir do programa de peça /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF . Se ocorrer este erro, foi reconhecida uma instrução de um outro programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os programas de peça utilizados para o acesso de escrita a variáveis de sistema Safety.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27095 %1 proteção SPL não ativada

Parâmetros: %1 = Nome do componente em que a proteção não está ativada (NCK ou PLC)

Definições: Os mecanismos de proteção do SPL não estão ativados. A fase de start-up e instalação do SPL ainda não foi concluída. Nenhuma reação de parada (Stop D ou E) foi iniciada ou um erro de comparação de dados cruzados entre a NCK e o PLC.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Correção para NCK: Ativação dos mecanismos de proteção ao escrever o MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1]. Neste MD deve ser especificada a faixa de números dos IDs de ações síncronas utilizados no SPL.
- Correção do CLP: Ativar as características de proteção ajustando o bit de dado apropriado no DB18.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27096 Inicialização do SPL não permitida

Definições: Para a inicialização do SPL em estado protegido (MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] diferente de 0) deve-se primeiro ativar a funcionalidade Safety-Integrated de um eixo (via MD $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE). Sem esta funcionalidade a operação do SPL somente é permitida no estado de start-up e instalação.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Correção: Start-up e instalação da funcionalidade Safety-Integrated axial ou cancelamento da proteção do SPL através do MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1].

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27097 SPL - Partida não executada

Definições: A partida SPL não foi mais executada depois de expirar o tempo definido no MD SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Encontrar a causa da partida SPL não ocorrida. As possíveis causas podem ser:
- Existe um erro de NC ou de acionamento (p. ex. após substituição de encoder, parada de emergência, alarmes PROFIsafe)
- Existe um erro de sintaxe no próprio SPL
- Existe um alarme de Safety Integrated (p. ex. "Posição segura excedida")
- Para a partida PROG_EVENT não foi escrito de forma correta o nome ou o caminho do SPL; aqui deverão ser considerados caracteres maiúsculos e minúsculos
- Partida simultânea de uma ASUP e PROG_EVENT, parametrização MD 11602 (motivo da parada p. ex. bloqueio de leitura)
- Problemas na chamada FB4/FC9
Este alarme pode ser omitido através do MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 1 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27098 SPL fase de comissionamento terminada

Definições: O SPL que está em fase de comissionamento foi terminado mudando MD $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK. Depois do próximo Powe ON, o arquivo /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF está sujeito aos mecanismos de monitorando definidos para o SPL (proteção de acesso, cálculo de checksum). só podem ser feitas Mudanças para o SPL no modo desprotegido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligue e ligue. Confira a documentação em relação a qualquer mudança à lógica do SPL por meio de um teste de aceitação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27099 Atribuição em duplicidade na atribuição de SPL do MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: Entradas SPL ($A_INSE) foram definidas em duplicidade nos dados de máquina indicados em diversas aplicações.
Elas podem ser:
- Comunicação PROFIsafe
- Comunicação F_DP
Possíveis valores para os parâmetros de alarme %1 e %3:
- $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN
- $MN_SAFE_RDP_ASSIGN

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27100 Pelo menos um eixo não foi referenciado com segurança

Definições: Há duas razões para este alarme:
- A posição de máquina de pelo menos um dos eixos monitorados com SI ainda não foi confirmada pelo usuário ou
- A posição de máquina de pelo menos um dos eixos monitorados com SI ainda não foi verificada por um referenciamento subseqüente.
Mesmo que o eixo já esteja referenciado, não existe nenhuma confirmação de que o processo de referenciamento obteve o resultado correto. Por exemplo, resultados incorretos podem ocorrer se o eixo for deslocado quando o comando estiver desligado, com o resultado de que a posição de repouso memorizada antes do desligamento do comando não é mais correta. Para garantir que isto não ocorra, o usuário deve reconhecer a posição atual mostrada, após o primeiro processo de referenciamento.
Quando a liberação do usuário foi primeiramente ativada, os próximos referenciamentos devem ser executados cada vez que o controle for ligado (com encoder absoluto, estes referenciamentos são executados automaticamente). Este procedimento é executado para verificar a posição de repouso memorizada, antes do controle ser desligado.
Através do MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD<3) a indicação do alarme pode ser ajustada de modo que seja indicada individualmente para cada eixo não referenciado com segurança.

Reação: Visualização de alarme.
SGA "Eixo seguramente referenciado" não está acionado. SE será desligado se a posição atual segura não for confirmada por um reconhecimento de usuário. Se o reconhecimento pelo usuário foi ativado, SE permanecerá ativo. Os cames de segurança serão calculados e emitidos. Entretanto, sua funcionalidade está limitada como ainda não foi confirmado.

Correção: Mova todos os eixos SI para uma posição conhecida e troque para o modo de "Referenciamento". Verifique as posições na tela da máquina, no campo de confirmação do usuário e acione "Confirmação do usuário" via tecla de seleção/comutação. Se a confirmação de usuário para os eixos já foi acionada, referencie os eixos novamente.
A comutação da confirmação do usuário será somente possível com a chave se segurança na posição 3 ou com a introdução da password.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27101 Eixo %1, diferença na função repouso seguro (parada operacional segura), NCK: %2, drive: %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = status de monitoração operação de parada segura
%3 = status de monitoração operação de parada segura

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do drive foi detectada uma diferença no status de monitoração da operação de parada segura.
Operação de parada segura: Bit 0,1 na lista de resultados 1
Status da monitoração (%2, %3):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente.
Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

Correção: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o parâmetro r9710[0 parâmetros de Drive], r9710[1] e o servo-trace " lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive" podem ser usado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27102 Eixo %1, diferença na função velocidade segura %2, NCK: %3, drive: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Nível SG para o qual foi detectada a diferença
%3 = Status de monitoração velocidade segura
%4 = Status de monitoração velocidade segura

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do drive foi detectada uma diferença no status de monitoração da velocidade segura.
- Velocidade segura 1: Bit 6,7 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 2: Bit 8, 9 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 3: Bit 10,11 na lista de resultados 1
- Velocidade segura 4: Bit 12,13 na lista de resultados

Status de monitoração (%3, %4):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente.
Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

Correção: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnósticos adicionais, o r9710[0 de parâmetros de drive], r9710[1] e o servo-trace " Lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive " pode ser usado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27103 Eixo %1, diferença na função fim de curso seguro %2, NCK: %3, drive: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = número do limite de fim de curso (SE)
%3 = status de monitoração Fim de curso seguro
%4 = status de monitoração Fim de curso seguro

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 1 entre os canais de monitoração da NCK e do drive foi detectada uma diferença no status de monitoração de fim de curso seguro.
- Fim de curso seguro 1: Bit 2,3 na lista de resultados 1
- Fim de curso seguro 2: Bit 4, 5 na lista de resultados 1

Status de monitoração:
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente.
Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar se as entradas seguras foram comutadas para o mesmo estado, em ambos os canais de monitoração, dentro do tempo de tolerância permitido.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os dados de máquina específicos de drive 1391, 1392 e os sinais de Servo Trace "Lista de resultados 1 NCK " e " Lista de resultados 1 Drive".
Para diagnósticos adicionais, o parâmetro r9710[0 parâmetros de Drive], r9710[1] e o servo-trace " lista de resultado 1 NCK " e " lista de Resultado 1 Drive" podem ser usado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27104 Eixo %1, diferença na função came seguro positivo %2, NCK: %3, drive: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Número do came
%3 = Status de monitoração came seguro positivo
%4 = Status de monitoração came seguro positivo

Definições: Na comparação cruzada da lista de resultados 2 (função "Cames seguros") e nas listas de resultado 3/4/5/6/7 (função "Trajetória segura de cames"), entre os canais de monitoração do NCK e do acionamento foi encontrada uma diferença no estado de monitoração do came seguro positivo.
Para função "Cames seguros" aplica-se:
- Cames seguros 1+. Bit 0, 1 na lista de resultados 2
- Came seguro 2+: Bit 4, 5 na lista de resultados 2
- Came seguro 3+: Bit 8, 9 na lista de resultados 2
- Came seguro 4+: Bit 12,13 na lista de resultados 2

Para função "Trajetória segura de cames" (apenas sl) aplica-se: (cada uma das listas de resultado 3-7 contém 6 resultados de came)
- Came seguro 1+: Bit 0, 1 na lista de resultados 3
- Came seguro 2+: Bit 4, 5 na lista de resultados 3
- Came seguro 3+: Bit 8, 9 na lista de resultados 3
- Came seguro 4+: Bit 12,13 na lista de resultados 3
- Came seguro 5+: Bit 16,17 na lista de resultados 3
- Came seguro 6+: Bit 20,21 na lista de resultados 3
- Came seguro 7+: Bit 0, 1 na lista de resultados 4
- Came seguro 8+: Bit 4, 5 na lista de resultados 4
- Came seguro 9+: Bit 8, 9 na lista de resultados 4
- Came seguro 10+: Bit 12,13 na lista de resultados 4
- Came seguro 11+: Bit 16,17 na lista de resultados 4
- Came seguro 12+: Bit 20,21 na lista de resultados 4
- Came seguro 13+: Bit 0, 1 na lista de resultados 5
- Came seguro 14+: Bit 4, 5 na lista de resultados 5
- Came seguro 15+: Bit 8, 9 na lista de resultados 5
- Came seguro 16+: Bit 12,13 na lista de resultados 5
- Came seguro 17+: Bit 16,17 na lista de resultados 5
- Came seguro 18+: Bit 20,21 na lista de resultados 5
- Came seguro 19+: Bit 0, 1 na lista de resultados 6
- Came seguro 20+: Bit 4, 5 na lista de resultados 6
- Came seguro 21+: Bit 8, 9 na lista de resultados 6
- Came seguro 22+: Bit 12,13 na lista de resultados 6
- Came seguro 23+: Bit 16,17 na lista de resultados 6
- Came seguro 24+: Bit 20,21 na lista de resultados 6
- Came seguro 25+: Bit 0, 1 na lista de resultados 7
- Came seguro 26+: Bit 4, 5 na lista de resultados 7
- Came seguro 27+: Bit 8, 9 na lista de resultados 7
- Came seguro 28+: Bit 12,13 na lista de resultados 7
- Came seguro 29+: Bit 16,17 na lista de resultados 7
- Came seguro 30+: Bit 20,21 na lista de resultados 7

Estado de monitoração (%3, %4):
- OFF = Monitoração inativa neste canal de monitoração
- OK = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valores limite não violados
- L+ = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite superior ultrapassado
- L- = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite inferior ultrapassado

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente. Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar se os valores reais seguros coincidem nos dois canais de monitoração.
Os parâmetros de drive r9711[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 2 [NCK, drive]) e r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (resultado de diagnóstico da lista 3/4/5/6/7 [NCK, drive]) pode ser usado para diagnóstico detalhado.
Além disso, é possível realizar um diagnóstico através dos sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do NCK" e "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do acionamento".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27105 Eixo %1, diferença na função came seguro negativo %2, NCK: %3, drive: %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Número do came
%3 = status de monitoração Came seguro negativo
%4 = status de monitoração Came seguro negativo

Definições: Na comparação cruzada da lista de resultados 2 (função "Cames seguros") e nas listas de resultado 3/4/5/6/7 (função "Pista segura de cames"), entre os canais de monitoração do NCK e do acionamento foi encontrada uma diferença no estado de monitoração do came seguro negativo.
Para função "Cames seguros" aplica-se:
- Came seguro 1-: Bit 2, 3 na lista de resultados 2
- Came seguro 2-: Bit 6, 7 na lista de resultados 2
- Came seguro 3-: Bit 10, 11 na lista de resultados 2
- Came seguro 4-: Bit 14,15 na lista de resultados 2

Para função "Trajetória segura de cames" aplica-se: (cada uma das listas de resultado 3-7 contém 6 resultados de came)
- Came seguro 1-: Bit 2, 3 na lista de resultados 3
- Came seguro 2-: Bit 6, 7 na lista de resultados 3
- Came seguro 3-: Bit 10, 11 na lista de resultados 3
- Came seguro 4-: Bit 14,15 na lista de resultados 3
- Came seguro 5-: Bit 18,19 na lista de resultados 3
- Came seguro 6-: Bit 22,23 na lista de resultados 3
- Came seguro 7-: Bit 2, 3 na lista de resultados 4
- Came seguro 8-: Bit 6, 7 na lista de resultados 4
- Came seguro 9-: Bit 10, 11 na lista de resultados 4
- Came seguro 10-: Bit 14,15 na lista de resultados 4
- Came seguro 11-: Bit 18,19 na lista de resultados 4
- Came seguro 12-: Bit 22,23 na lista de resultados 4
- Came seguro 13-: Bit 2, 3 na lista de resultados 5
- Came seguro 14-: Bit 6, 7 na lista de resultados 5
- Came seguro 15-: Bit 10, 11 na lista de resultados 5
- Came seguro 16-: Bit 14,15 na lista de resultados 5
- Came seguro 17-: Bit 18,19 na lista de resultados 5
- Came seguro 18-: Bit 22,23 na lista de resultados 5
- Came seguro 19-: Bit 2, 3 na lista de resultados 6
- Came seguro 20-: Bit 6, 7 na lista de resultados 6
- Came seguro 21-: Bit 10, 11 na lista de resultados 6
- Came seguro 22-: Bit 14,15 na lista de resultados 6
- Came seguro 23-: Bit 18,19 na lista de resultados 6
- Came seguro 24-: Bit 22,23 na lista de resultados 6
- Came seguro 25-: Bit 2, 3 na lista de resultados 7
- Came seguro 26-: Bit 6, 7 na lista de resultados 7
- Came seguro 27-: Bit 10, 11 na lista de resultados 7
- Came seguro 28-: Bit 14,15 na lista de resultados 7
- Came seguro 29-: Bit 18,19 na lista de resultados 7
- Came seguro 30-: Bit 22,23 na lista de resultados 7

Estado de monitoração (%3, %4):
- OFF = Monitoração inativa neste canal de monitoração
- OK = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valores limite não violados
- L+ = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite superior ultrapassado
- L- = Monitoração ativa neste canal de monitoração, valor limite inferior ultrapassado

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente. Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar se os valores atuais seguros coincidem nos dois canais de monitoração.
Para diagnóstico mais detalhado podem ser consultados os parâmetros de acionamento r9711[0,1] (diagnóstico da lista de resultados 2 [NCK, acionamento]) e r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (diagnóstico da lista de resultados 3/4/5/6/7 [NCK, acionamento]).
Além disso, é possível realizar um diagnóstico através dos sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do NCK" e "Lista de resultados 2/3/4/5/6/7 do acionamento".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27106 Eixo %1, diferença na função velocidade segura nx, NCK: %2, drive: %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Status de monitoração velocidade segura nx
%3 = Status de monitoração velocidade segura nx

Definições: Por comparação cruzada da lista de resultados 2 entre os canais de monitoração da NCK e do drive foi detectada uma diferença no status de monitoração da velocidade segura.
- Velocidade segura nx+: Bit 16,17 na lista de resultados 2
- Velocidade segura nx-: Bit 18,19 na lista de resultados 2
Status de monitoração (%2, %3):
- OFF = Monitoração neste canal está inativa
- OK = Monitoração neste canal está ativa, valor limite não violado
- L+ = Monitoração neste canal está ativa, valor limite superior excedido
- L- = Monitoração neste canal está ativa, valor limite inferior excedido.

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente.
Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

Correção: Verificar se os valores atuais seguros, em ambos os canais de monitoração, são os mesmo.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os parâmetros do acionamento r9711[0,1] e os sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2 NCK" e "Lista de resultados 2 Drive".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27107 Eixo %1 diferença na função de monitoração do módulo dos cames, NCK: %2 drive: %3

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Estado de monitoração faixa módulo de came seguro
%3 = Estado de monitoração faixa módulo de came seguro

Definições: Durante a comparação cruzada da lista de resultados 2 entre os canais de monitoração NCK e drive foi detectada uma diferença no estado da monitoração da faixa do módulo de cames.
Faixa do módulo de cames seguro: Bit 20, 21 na lista de resultados 2
Estado de monitoração (%2, %3):
- OFF = A monitoração neste canal de monitoração está inativa
- OK = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valores limite não violados
- L+ = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valor limite superior ultrapassado
- L+ = A monitoração neste canal de monitoração está ativa, valor limite inferior ultrapassado

Reação: Visualização de alarme.
Se uma monitoração de segurança foi ativada, STOP B será também acionado automaticamente.
Neste caso será necessário desligar e ligar novamente o controle.

Correção: Verificar se os valores atuais seguros, em ambos os canais de monitoração, são os mesmo.
Para diagnóstico mais detalhado pode utilizar os parâmetros do acionamento r9711[0,1] e os sinais de Servo-Trace "Lista de resultados 2 NCK" e "Lista de resultados 2 Drive".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27110 Eixo %1 falha na transmissão de dados do índice %2

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice na comparação cruzada de dados

Definições: As falhas de comunicação entre o NCK e o drive fizeram com que a comparação de dados cruzada não fosse executada três vezes seguidas com o índice indicado

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV
Substituir HW

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27111 Eixo %1 falha do valor atual seguro na avaliação do encoder

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: O valor atual seguro determinado redundante não coincide com o valor atual de resolução fina do mesmo encoder

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV
Substituir HW

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27112 Eixo %1 erro de CRC do valor atual seguro

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: Durante a verificação da consistência de dados do valor atual seguro (CRC) foi detectado um erro.

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- O canal de monitoração do NCK para monitoração segura dos movimentos não se comunica com o canal de monitoração do acionamento atribuído, mas com um outro eixo. Controlar a correta atribuição do acionamento na configuração do HW, $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e do parâmetro p0978.
- Falhas na comunicação entre NCK e o acionamento. Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV. Substituir HW

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27113 Eixo %1 falha de HW do encoder do valor atual seguro

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Definições: A avaliação do encoder sinaliza uma falha de HW. As causas podem ser sujeiras na avaliação óptica do encoder ou problemas na transmissão dos sinais.

Reação: Visualização de alarme.
Adicionalmente é ativado um Stop F, o qual pode disparar os alarmes 27001 com a identificação de erro 0, 27023 e 27024.
O alarme 27001 com a identificação de erro 0 pode ser evitado através da redução de alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL maior ou igual a 1).

Correção: Verificação do cumprimento das diretrizes de EMV
Substituir o HW do encoder

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27124 Parada A ativada para pelo menos 1 eixo.

Definições: Este alarme somente dá um aviso de que em pelo menos 1 eixo foi ativada uma parada A e por isso que torna-se necessário um Power On para a confirmação do alarme.
Este alarme ocorre quando no MD $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL a priorização do alarme foi ativada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Ativar uma "Supressão de pulso" para o eixo afetado.

Correção: Buscar a causa do erro com base nas demais mensagens de alarme.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27140 Esperando pelo módulo de motor de pelo menos um eixo

Definições: Alarme durante a inicialização enquanto o módulo de motor não tiver pelo menos um eixo pronto para SI
A comunicação com o módulo de motor durante a inicialização ainda não foi estabelecida, as funções de segurança de pelo menos um eixo ainda não estão disponíveis.
Através do dado de máquina $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (dado de máquina<3) pode-se ajustar a indicação do alarme de modo que seja indicado individualmente para cada eixo, para saber se a comunicação já foi estabelecida.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O alarme aparece permanentemente durante a inicialização, se pelo menos um acionamento não se comunicar. Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e é automaticamente apagado.
Possíveis causas para a presença constante do alarme:
- As monitorações seguras dos movimentos somente estão ativadas no $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, mas não no parâmetro correspondente do acionamento atribuído (p9501).
- A associação Eixo -> Acionamento através do MD $MA_SAFE_CRTLOUT_MODULE_NR, MD $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 está com erro.
- Falta de contato do conector do PROFIBUS.
Controlar se o parâmetro p9501 e a atribuição dos acionamentos através do MD $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS e o parâmetro p0978 estão corretos.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27200 PROFIsafe: O tempo do ciclo %1 [ms] é muito grande

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo parametrizado

Definições: O tempo de comunicação PROFIsafe, resultante do MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO e do MD $MN_IPO_CYCLE_TIME, é maior do que o valor limite permitido (25ms).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Adaptar o tempo do ciclo através do MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO ou corrigir a redução do ciclo IPO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27201 PROFIsafe: MD %1[%2]: Segmento do bus %3 com erro

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Segmento de bus parametrizado

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: No MD mencionado está especificado um segmento de bus incorreto. O valor deverá ser 5.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27202 PROFIsafe: MD %1[%2]: Endereço %3 com erro

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Endereço PROFIsafe parametrizado

Definições: No MD mencionado está especificado um endereço PROFIsafe incorreto. O valor deverá ser maior que 0.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27203 PROFIsafe: MD %1[%2]: Classificação SPL com erro

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Definições: A parametrização realizada e mencionada no MD para ligação entre a interface SPL e um módulo PROFisafe está com erro. Isto pode ter os seguintes motivos:
- Valores de Bit maiores do que a definição da interface SPL (Bit> 64)
- Número de Bits muito grande para este módulo PROFIsafe (maior Bit - menos Bit + 1> 8)
- Nenhuma atribuição SPL parametrizada (ambos valores de Bit são zero)
- Atribuição incorreta do SPL (valor de Bit igual a zero)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27204 PROFIsafe: Ocupação dupla MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: No MD mencionado foi parametrizada uma ocupação dupla inválida:
$A_INSE estão parametrizados como unidades DMP e também como PROFIsafe. MDs envolvidos:
- MD $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN
- MD $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

$A_INSE parametrizados em várias unidades PROFIsafe. MD envolvido:
- MD $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27205 PROFIsafe: número de sinais em MD %1 [%2] <> MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: O número parametrizado ou os sinais usados devem ser os mesmos em ambos dados de máquina.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27206 PROFIsafe: dado de máquina %1[%2] Número máx. de dados úteis F (%3 Bits) excedido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD
%3 = Número máx. de bits de dados úteis F

Definições: Os dados parametrizados indicados no dados de máquina estão fora da faixa de dados do usuário F do módulo F.
Nota
Quando o dado de máquina PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS é indicado,
o endereço Sub-Slot nele parametrizado excedeu a faixa de dados de usuário F do módulo F.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27207 PROFIsafe: MD %1[%2] número max. sub slot : %3 excedido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD para nome MD
%3 = Número máximo de "sub slots"

Definições: O "sub slot" parametrizado no dado de máquina indicado excede o número máximo permitido de "sub slots" por módulo PROFIsafe.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Reduza o número de sub slots alterando a divisão de dados de usuário F do módulo PROFIsafe.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27208 PROFIsafe: dado de máquina %1[%2]: endereço Sub-Slot máx. %3 excedido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = endereço Sub-Slot máximo

Definições: No dado de máquina mencionado foi especificado um endereço Sub-Slot muito grande. O valor especificado não pode exceder o endereço Sub-Slot máx. indicado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27220 PROFIsafe: Quantidade de módulos F da NCK (%1) <> quantidade de módulos F do S7 (%2)

Parâmetros: %1 = Quantidade de módulos F da NCK parametrizados
%2 = Quantidade de módulos F do S7 parametrizados

Definições: O número de módulos F parametrizados através dos dados de máquina $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS do NCK são:
- Maior que o número de slaves PROFIBUS na configuração do S7-PROFIBUS
- Menor que o número de módulos F na configuração do S7-PROFIBUS
- Maior que o número de módulos F na configuração do S7-PROFIBUS

Se o parâmetro de alarme %2 = 0, não foi encontrado nenhum dos módulos F configurados na configuração PROFIBUS.
Na maioria dos casos a causa para este alarme é um erro de parametrização do endereço mestre do PROFIsafe

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a parametrização F no MD $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS.
Verificar a configuração F no S7 PROFIBUS.
Verificar o endereço PROFIsafe mestre parametrizado no MD $MN_PROFISAFE_MASTER_ADDRESS e na configuração S7 PROFIBUS .

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27221 PROFIsafe: Módulo F da NCK MD %1[%2] desconhecido

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Definições: O módulo F parametrizado no MD mencionado não é conhecido neste endereço PROFIsafe na configuração PROFIBUS S7.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificação dos endereços PROFIsafe no MD da NCK e a configuração PROFIBUS S7.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27222 PROFIsafe: Módulo F do S7 endereço PROFIsafe %1 desconhecido

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe

Definições: O módulo F com o endereço PROFIsafe indicado não está parametrizado como módulo F no MD da NCK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração do PROFIBUS S7. Estabelecer o reconhecimento do módulo no MD da NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27223 PROFIsafe: Módulo F da NCK MD %1[%2] não é um módulo %3

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD
%3 = Tipo de módulo

Definições: O módulo F parametrizado no MD da NCK não está mais atribuído como um módulo Input/Output na configuração do PROFIBUS S7.
- %3 = INPUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo INPUT
- %3 = OUTPUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo OUTPUT
- %3 = IN/OUT: Parametrização F da NCK espera por um módulo INPUT ou OUTPUT

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificação da unidade da configuração do PROFIBUS S7.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27224 PROFIsafe: Módulo F MD %1[%2] - MD %3[%4]: Ocupação dupla do endereço PROFIsafe

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD 2

Definições: Para os módulos F parametrizados no MD mencionado está parametrizado o mesmo endereço PROFIsafe no MD da NCK ou nos parâmetros F do S7. Com isso não é possível estabelecer nenhuma comunicação clara entre o mestre F e o escravo F.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar e corrigir a parametrização F do S7 e o MD da NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27225 PROFIsafe: Escravo %1, erro de configuração %2

Parâmetros: %1 = Endereço escravo do PROFIBUS
%2 = Erro de configuração

Definições: Para o escravo mencionado ocorreu um erro durante a avaliação da configuração do PROFIBUS S7. Este é mais especificado no parâmetro de alarme %2.
%2 = PRM-Header: O protocolo PRM não pôde ser interpretado com clareza para este escravo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar e corrigir a configuração do PROFIBUS S7.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27240 PROFIsafe: DP-M não foi inicializado, informação DP: %1

Parâmetros: %1 = Atuais informações da interface DP para NCK-PLC

Definições: Após o intervalo definido pelo MD $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT não há nenhuma configuração DP para a NCK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Aumentar o MD $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
- Verificação do estado de operação do PLC
- Verificação da versão de software do sistema operacional do PLC
- Apagar a parametrização F no MD da NCK

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27241 PROFIsafe: Versão DP-M diferente, NCK: %1, PLC: %2

Parâmetros: %1 = Versão de interface DP da NCK
%2 = Versão de interface DP do PLC

Definições: Os componentes NCK e PLC possuem diferentes implementações da interface DP. Não é possível nenhuma inicialização da comunicação F.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: - Verificar o sistema operacional do PLC e a versão de software da NCK.
- Fazer o update do sistema operacional do PLC.
- Apagar a parametrização F da NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27242 PROFIsafe: Módulo F %1, %2 com erro

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe
%2 = Parâmetro F com erro

Definições: Na avaliação dos parâmetros F foi detectado um erro.
%2 = CRC1: CRC através dos parâmetros F com erro.
%2 = F_WD_Timeout: O tempo de monitoração parametrizado no Step 7 é muito pequeno para o ciclo PROFIsafe ajustado no MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.
%2 = CRC2_Len: Comprimento do protocolo CRC com erro.
%2 = F_Data_Len: O comprimento do protocolo definido para o módulo mencionado está com erro.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: %2 = CRC1: Reset geral do PLC, recarregamento da configuração S7-F.
%2 = F_WD_Timeout: Reparametrizar o ciclo PROFIsafe ou o tempo de monitoração F.
%2 = CRC2_Len: Reset geral do PLC, recarregamento da configuração S7-F.
%2 = F_Data_Len: Reset geral do PLC, recarregamento da configuração S7-F.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27250 PROFIsafe: A configuração no DP-M foi modificada; código de erro %1 - %2

Parâmetros: %1 = Número de configuração da NCK
%2 = Atual número de configuração do NCK

Definições: O mestre DP mostra uma configuração do PROFIBUS S7 modificada. A operação correta não é mais garantida.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Comunicação com escravo F está encerrada.
Um STOP D/E (configurado via MD $MN_SPL_STOP_MODE) está ativo em todos os eixos com a função de segurança.

Correção: Reinicie o PLC/NCK.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27251 PROFIsafe: Módulo F %1, %2 informa o erro %3

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe
%2 = Componentes de mensagem (mestre/escravo)
%3 = Código do erro

Definições: Na comunicação PROFIsafe entre o mestre F e o módulo F indicado, ocorreu um erro que foi detectado pelo componente indicado (mestre/escravo) mostrado no parâmetro %2.
O código de erro informa qual tipo de erro:
- %3 = TO: O tempo de comunicação parametrizado foi ultrapassado
- %3 = CRC: Foi detectado um erro de CRC
- %3 = CN: Foi detectado um erro na seqüência de tempo dos protocolos F
- %3 = SF: Erro de mestre F, NCK/PLC não estão mais sincronizados
- %3 = EA: Erro de comunicação, o escravo envia protocolos vazios

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique o cabeamento DP. Reinicie módulos escravos F. Reinicie NCK/PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27252 PROFIsafe: Escravo %1, erro de sinal de vida

Parâmetros: %1 = Endereço escravo do DP

Definições: O escravo DP mencionado não se comunica mais com o mestre.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique o cabeamento DP. Reinicie módulos escravos F. Reinicie NCK/PLC.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27253 PROFIsafe: Erro de comunicação do componente mestre F %1, erro %2

Parâmetros: %1 = Componente com erro (NCK/PLC)
%2 = Código do erro

Definições: O mestre F informa que a comunicação entre NCK e PLC não está mais funcionando.
O código de erro %1 fornece mais informações sobre a causa:
- %1 = PLC: O PLC não processa mais a solicitação OB40.
- %1 = PLC-DPM: O mestre DP abandonou o estado operacional OPERATE.

O parâmetro %2 fornece mais informações sobre a causa do erro:
- %2 = 1,2,4: Processamento PLC do OB40 não finalizado.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Estender o tempo do ciclo PROFIsafe via MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27254 PROFIsafe: Módulo F %1, erro no canal %2; %3<ALSI>

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe
%2 = Tipo de canal, número de canal
%3 = Informação adicional, índice de campo das variáveis do sistema

Definições: O módulo F sinaliza que ocorreu uma falha na ativação do canal mencionado.
Este alarme somente é disparado para módulos F, tipo ET200.
O tipo do canal (canal de entrada ou de saída, é indicado através da abreviação IN e OUT no %2).
Na HMI, com o parâmetro %3, para cada uma das variáveis de sistema mencionadas pode ser configurada uma mensagem de alarme específica:
- %3 = 1....64: Erro nas variáveis de sistema $A_INSE[1...64]
- %3 = 65...128: Erro nas variáveis de sistema $A_OUTSE[1...64]
- %3 = -1: Erro em um canal de entrada ou de saída, para o qual não existe nenhuma atribuição SPL

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique o cabeamento. Cabeamento OK: substitua módulo F.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27255 PROFIsafe: Módulo F %1, erro geral

Parâmetros: %1 = Endereço PROFIsafe

Definições: A unidade PROFIsafe mencionada informa um erro. Uma especificação mais exata da causa do erro não é possível sem outros meios auxiliares.
Este alarme é ativado para todos os tipos de escravos PROFIsafe.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verifique cabeamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27256 PROFIsafe: Atual tempo de ciclo %1 [ms]> tempo de ciclo parametrizado

Parâmetros: %1 = Atual tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe

Definições: O atual tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe é maior do que o valor ajustado no MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO. O tempo de ciclo de comunicação PROFIsafe parametrizado é ultrapassado continuamente pelo PLC.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Adaptar o tempo do ciclo através do MD $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO
Deve-se ajustar pelo menos o valor indicado no parâmetro %1.
O tempo de ciclo ajustado afeta o tempo de processamento da unidade do PLC. Isto também deverá ser considerado no ajuste.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27257 PROFIsafe: %1 %2 reporta erro de sistema %3 (%4)

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Endereço PROFIsafe
%3 = Código do erro
%4 = Componente

Definições: Um erro de sistema foi detectado durante a comunicação PROFIsafe. Dependendo do erro, o driver PROFIsafe relacionado ou toda comunicação PROFIsafe será interrompida.
No %1 o tipo de comunicação é indicado
%1 = F módulo
%1 = SPL
%2 = Endereço PROFIsafe do módulo F relacionado (com %1 = F módulo)
%2 = - (com %1 = SPL)
No %3 a causa do erro detectado é indicado:
%3 = SF: Estado de erro assíncrono (StateFault)
%3 = SP: Nenhuma atualização dos dados entrada/saida SPL (comunicação I/O SPL)
No %4 o componente afetado é indicado:
%4 = NCK
%4 = PLC

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
STOP D/E (ajustável através de MD $MN_SPL_STOP_MODE) é ativado para todos os eixos com funcionalidade de segurança.
Interrupção dos drivers PROFIsafe afetados. Drivers PROFIsafe emitem valores confiáveis (0) do tipo F-DI ou F-DIO para a SPL como dados de usuário F.

Correção: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27299 PROFIsafe: Diagnóstico %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Código do erro 1
%2 = Código do erro 2
%3 = Código do erro 3
%4 = Código do erro 4

Definições: Erro interno na implementação PROFIsafe da NCK.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline
- Tel 0180 / 5050 - 222 (Alemanha)
- Fax 0180 / 5050 - 223
- Tel +49-180 / 5050 - 222 (Internacional)
- Fax +49-180 / 5050 - 223
- email techsupport@ad.siemens.de¶

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

27300 F_DP: Tempo de ciclo %1 [ms] muito grande

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo parametrizado

Definições: O tempo de ciclo da comunicação F_DP, resultante do MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO e do $MN_IPO_CYCLE_TIME, é maior do que o valor limite permitido de 250 ms.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o tempo de ciclo através do MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO e/ou do $MN_IPO_CYCLE_TIME

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27301 F_DP: MD %1[%2]: Conexão SPL incorreta

Parâmetros: %1 = Nome do MD
%2 = Índice campo MD

Definições: A conexão SPL no MD indicado está errada. Possíveis causas:
- Valores de Bit maiores do que a definição da interface SPL (Bit> 64)
- Número de Bits muito grande (maior Bit - menos Bit > 16)
- Nenhuma atribuição SPL parametrizada (ambos valores de Bit são zero)
- Atribuição incorreta do SPL (um valor de Bit é igual a zero)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27302 F_DP: Atribuição em duplicidade do MD %1[%2] - MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: No MD mencionado foi parametrizada uma atribuição em duplicidade não permitida:
- %1 e %3 = $MN_SAFE_RDP_ASSIGN:
Entradas SPL ($A_INSE) foram atribuídas em duplicidade através da comunicação F_DP.
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_FILTER:
Dados úteis F de um F_SENDDP foram atribuídos em duplicidade através de Sub-Slots
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_LADDR, $MN_SAFE_RDP_LADDR:
Endereços lógicos básicos foram atribuídos em duplicidade através de diversas conexões SPL
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_FILTER:

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Atribuições de variáveis de sistema feitas em duplicidade através de diversas conexões SPL
- %1 e %3 = $MN_SAFE_SDP_ID, $MN_SAFE_RDP_ID:
O parâmetro DP_DP_ID foi atribuído em duplicidade através de diversas conexões SPL
%2 e %4: Índice MD da conexão SPL

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27303 F_DP: Número de sinais no MD %1[%2] <> MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: Nos dados de máquina $MN_SAFE_SDP/RDP_ASSIGN, $MN_SAFE_SDP/RDP_FILTER foi parametrizado um número diferente de sinais de dados úteis F.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD indicado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27305 F_DP: Parâmetro do MD %1[%2] <> MD %3[%4]

Parâmetros: %1 = Nome do MD 1
%2 = Índice campo MD para nome MD 1
%3 = Nome do MD 2
%4 = Índice campo MD para nome MD 2

Definições: Foi parametrizada uma conexão SPL com várias conexões SPL (Sub-Slots), onde foram especificados diferentes valores nos parâmetros de comunicação F_DP ou no número da conexção SPL (%1 e %3).
Nota: As conexões SPL (Sub-Slots) de uma conexão SPL são identificadas por mesmos valores para:
- Parâmetro de comunicação F_DP
- Número de conexção SPL
Valores para %1 e %3:
$MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR ou
$MN_SAFE_SDP/RDP_TIMEOUT ou
$MN_SAFE_SDP/RDP_CONNECTION_NR
$MN_SAFE_SDP/RDP_ERR_REAC
$MN_SAFE_RDP_SUBS

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o MD.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27306 F_DP: O número máximo de conexões SPL ativas (%1) para %2 foi ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número máximo de possíveis conexões SPL
%2 = F_SENDP/F_RECVDP

Definições: Os blocos de dados de parametrização ativos para %2 foram parametrizados mais do que o número de conexões SPL permitido de %1, identificados através de diferentes identificações ($MN_SAFE_SDP/RDP_ID).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir as identificações das conexões SPL ou desativar as conexões SPL ($MN_SAFE_SDP/RDP_ENABLE_MASK).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27350 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro %3

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da referência de comunicação
%3 = Código do erro

Definições: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada e a reação de erro programada é $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 ou 1.
No %1 é indicado o tipo de comunicação:
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
No %2 é indicado o nome ou o DP_DP_ID (identificação) da conexão SPL.
No %3 é indicada a causa de erro identificada:
%3 = SN: Foi detectado um erro na seqüência de telegramas.
%3 = CRC: Foi detectado um erro de CRC.
%3 = TO: O timeout de comunicação parametrizado foi excedido.
Todos valores mencionados para %3 também pode ser indicados em combinação, dependendo da imagem de erro.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP: Variável de sistema $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP: Saída dos valores de substituição definidos pela variável de sistema $A_FRDP_SUBS
5. Na reação de erro programada $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 também é disparado um alarme e uma parada D/E

Correção: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Nota: Com a confirmação do usuário através do DB18.FRDP_ACK_REI é confirmada apenas a comunicação F_DP. O alarme continua em exibição e deve ser confirmado separadamente através do NC-RESET.
Nota para %3 = LS: Erro interno de sistema, apenas pode ser eliminado através de PowerOn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27351 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro %3

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da conexão SPL
%3 = Código do erro

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada e a reação de erro programada é $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 2 (Alarme, apenas exibição).
No %1 é indicado o tipo de comunicação:
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
No %2 é indicado o nome ou o DP_DP_ID (identificação) da referência de comunicação F_DP.
No %3 é indicada a causa de erro identificada:
%3 = SN: Foi detectado um erro na seqüência de telegramas.
%3 = CRC: Foi detectado um erro de CRC.
%3 = TO: O timeout de comunicação parametrizado foi excedido.
Todos valores mencionados para %3 também pode ser indicados em combinação, dependendo da imagem de erro.

Reação: Visualização de alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP: Variável de sistema $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP: Variável de sistema $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP: Saída dos valores de substituição definidos pela variável de sistema $A_FRDP_SUBS

Correção: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Confirmação de usuário através do DB18.FRDP_ACK_REI ou NC-RESET
Nota para %3 = LS: Erro interno de sistema, apenas pode ser eliminado através de PowerOn.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27352 F_DP: Erro de comunicação %1, erro %2

Parâmetros: %1 = Componente com erro (NCK/PLC)
%2 = Código do erro

Definições: A comunicação entre NCK e PLC não funciona mais.
O código de erro %1 oferece mais detalhes sobre a causa:
- %1 = PLC: O PLC não processa mais a solicitação OB40.
O parâmetro %2 oferece mais detalhes sobre o motivo do erro:
- %2 <> 0: Execução de PLC do OB40 não foi concluída.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Verificar se o ciclo F_DP configurado não é muito curto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27353 F_DP: Atual tempo de ciclo %1 [ms] > tempo de ciclo parametrizado

Parâmetros: %1 = Atual tempo de ciclo de comunicação F_DP

Definições: O atual tempo de ciclo de comunicação F_DP é maior do que o valor configurado no MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO. O tempo de ciclo de comunicação parametrizado é continuamente ultrapassado por parte do PLC.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Ativar um STOP D/E (configurável via MD $MN_SPL_STOP_MODE) para todos os eixos com funcionalidade de segurança.

Correção: Adaptar o tempo de ciclo através do MD $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO
Deve ser configurado pelo menos o valor indicado no parâmetro %1.
O tempo de ciclo configurado afeta a carga do tempo de processamento do módulo PLC. Isto eventualmente deve ser considerado na configuração.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27354 F_DP: %1-Comunicação, conexão %2 menciona erro SFC%3 %4

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da referência de comunicação
%3 = Número de bloco SFC
%4 = Código do erro

Definições: A comunicação F_DP com o parceiro externo de comunicação foi danificada. O PLC menciona um erro durante a tentativa de acesso à interface parametrizada.
No %1 é indicado o tipo de comunicação afetado:
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
No %2 é indicado o nome ou o DP_DP_ID (identificação) da conexção SPL.
No %3 é indicado o bloco PLC que detectou um erro.
No %4 é indicada a causa de erro identificada.
Este alarme pode ser omitido através do MD $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 2 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificação da comunicação PROFIBUS e do parceiro de comunicação
Verificação do endereço lógico básico parametrizado no $MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27355 F_DP: %1 comunicação, conexão %2 reporta erro de sistema %3 (%4)

Parâmetros: %1 = Tipo de comunicação
%2 = Nome ou DP_DP_ID da conexão SPL
%3 = Código do erro
%4 = Componente

Definições: Um erro de sistema foi detectado durante a comunicação F_DP. Dependendo do erro, a conexão SPL relacionada ou toda comunicação F_DP será interrompida.
No %1 o tipo de comunicação é indicado
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
%1 = SPL
%2 = Nome ou DP_DP_ID (identificador) da conexão SPL (com %1 = F_SENDDP ou F_RECVDP)
%2 = - (com %1 = SPL)
No %3 a causa do erro detectado é indicado:
%3 = SF: estado de erro assíncrono (StateFault)
%3 = LS: monitoramento de sinal de vida (LifeSign)
%3 = TD: discrepâncias nos dados do telegrama F (TelegramDiscrepancy)
%3 = OD: discrepâncias nos dados de saida (OutputdateDiscrepancy)
- com %1 = F_SENDDP: $A_FSDP_ERR_REAC - DB18.DBW190,200,210)
- com %1 = F_RECVDP: $A_FRDP_SUBS - DB18.DBW220,232,244)
$A_FRDP_ERR_REAC - DB18.DBW222,234,246)

%3 = SP: Nenhuma atualização dos dados da entrada/saida SPL (comunicação IO SPL)
Os valores mencionados do %3 podem ser indicados também, dependente do perfile do erro.
No %4 o componente afetado é indicado:
%4 = NCK
%4 = PLC
%4 = variável do sistema (com %3 = OD)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Conexões SPL interrompidas do tipo F_RECVDP emitem valores confiáveis (0) como dados de usuário F.

Correção: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

27900 Profibus-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Código de falha do drive (r9747)
%3 = Valor de falha do drive (r9749)
%4 = Tempo de falha do drive (r9748)

Definições: Falha em um drive Sinamics.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do drive.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27901 Profibus-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Código de falha do drive (r9747)
%3 = Valor de falha do drive (r9749)
%4 = Tempo de falha do drive (r9748)

Definições: Falha em um drive Sinamics.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do drive.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

28000 Conexão NCU-Link com todas as NCUs da rede foi interrompida

Definições: Todas as NCUs na rede de comunicação NCU-Link trocam informações ciclicamente (sinal de vida). Neste caso de alarme, estes sinais de vida de todas as outras NCUs participantes na rede NCU não foram recebidos. Esta falha da conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o ciclo de IPO em todas as NCUs.
Eventualmente verificar primeiro outros alarmes específicos da NCU-Link.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28001 Conexão NCU-Link com a NCU %1 da rede de conexão foi interrompida

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Todas as NCUs na rede de comunicação NCU-Link trocam informações ciclicamente (sinal de vida). Neste caso de alarme, estes sinais de vida de todas as outras NCUs participantes na rede NCU não foram recebidos. Esta falha da ligação LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção:
- Verificar o ciclo de IPO em todas as NCUs.
- Eventualmente verificar primeiro outros alarmes específicos da NCU-Link.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

28002 Erro ao ativar dados de máquina, dados de máquina da rede NCU foram alterados pela NCU %1

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Ao ativar dados de máquina em NEWCONFIG ou através de um RESET de painel de comando, foram alterados, numa outra NCU, dados de máquina específicos da rede NCU. Este alarme só pode surgir numa ligação Link ativa.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Deve-se repetir a ação ou, caso NEWCONFIG seja ativado por um programa NC, deve-se interromper o programa através de Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

28004 NCU-Link: NCU %1 da rede de comunicação não está ligada ao bus

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que a NCU com o número segundo o parâmetro de alarme não está ligada ao bus, embora a mesma deva ser ligada segundo o MD.
Esta falha da conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Hardware danificado.
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina e o Link-Hardware.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28005 NCU-Link: NCU %1 da rede de comunicação não está trabalhando sincronizada

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que a NCU com o número segundo o parâmetro de alarme não está trabalhando sincronizada.
Esta falha de conexão LINK pode ter causas diferentes:
- Os dados de máquina que configuram a NCU-Link não são idênticos em todas as NCUs.
- O tempo do ciclo IPO não é idêntico em todas as NCUs

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

28007 NCU-Link: dados de configuração da NCU %1 em conflito

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há um conflito entre a sua configuração e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.
Exemplo: O dado de máquina MD18782 $MN_MM_LINK_NUM_OF_MODULES especifica o número dos participantes na rede NCU-Link. Se este MD não for idêntico nas outras NCUs, surgirá este alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28008 NCU-Link: configuração do timer da NCU %1 em conflito

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há um conflito entre a sua configuração de timer e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28009 NCU-Link: parâmetros de bus da NCU %1 em conflito

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. A NCU local (na qual o alarme é exibido) detectou, durante a inicialização da NCU-Link, que há conflitos entre a sua configuração de bus e a configuração da NCU segundo o parâmetro de alarme.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a configuração dos dados de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28010 NCU-Link: NCU %1 não recebeu telegrama

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. No funcionamento da NCU-Link falhou uma mensagem (telegrama) da NCU local para A NCU indicada no parâmetro de alarme. Trata-se eventualmente de um problema de Hardware. (ex.: distúrbios esporádicos na linha de comunicação).

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: A mensagem de falha é emitida somente após várias tentativas de comunicação. O número das repetições pode ser aumentado via o MD12550 $MN_LINK_RETRY_CTR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28011 Tempo de IPO insuficiente para NCU-Link. Tempo de ciclo Link: %1

Parâmetros: %1 = Microssegundos

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link. Todos os telegramas devem ser transmitidos dentro de um ciclo de IPO. Isto se aplica particularmente a repetições de telegrama. Este tempo não foi suficiente. O parâmetro mostra quantos microssegundos necessitou o módulo NCU-Link para transmitir os telegramas.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Aumentar o ciclo de IPO, neste caso um dos MDs abaixo deverá ser alterado em todas as NCUs:
IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28012 NCU-Link: ciclo de sincronização falhou %1 vezes

Parâmetros: %1 = Número de ciclos

Definições: Mensagem de erro do módulo NCU-Link que não ocorre na NCU 1. As NCUs são sincronizadas através d uma linha própria de ciclo de NCU-Link. Um número grande de sinais de ciclos não apareceram. O parâmetro indica o número de ciclos que falharam.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar o hardware.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

28020 NCU-Link: configurados eixos Link em excesso %1

Parâmetros: %1 = Número de conexões de eixos Link

Definições: A capacidade de transmissão da NCU-Link não é suficiente para esta configuração de eixos Link.
A configuração de eixos Link é determinada pelos seguintes MDs:
- MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... e todas as outras definições de Container

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Conectar uma quantidade menor de eixos que devem ser ligados através de Link, ou reunir os eixos em menos containers.
Dados de máquina a alterar:
- MD10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- MD12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... e todas as outras definições de Container.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

28030 Alarme grave na NCU %1, eixos no modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Todos os eixos encontram-se, devido a um alarme grave numa outra NCU, no modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confirmar o alarme na NCU.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

28031 Alarme grave na NCU %1, eixos no modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Um alarme grave em uma outra NCU ainda não foi reconhecido. Todos os eixos continuam, em consequência disso, no modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Confirmar o alarme na NCU.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

28032 Parada de emergência ativada na NCU %1, eixos em modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Em uma NCU do grupo de NCUs existe a solicitação de parada de emergência na interface PLC-NCK. Por isso que todos os eixos estão em modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar a causa da parada de emergência na NCU e confirmar a parada de emergência através da interface PLC-NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

28033 Parada de emergência na NCU %1, eixos continuam em modo de seguimento

Parâmetros: %1 = número da NCU

Definições: Em uma NCU do grupo de NCUs existe a solicitação de parada de emergência na interface PLC-NCK. Por isso que todos os eixos estão em modo de seguimento.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Eliminar a causa da parada de emergência na NCU e confirmar a parada de emergência através da interface PLC-NCK.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

29033 [Canal %1:] Troca do eixo %2 não é possível, movimento de eixo PLC ainda não concluído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: Um eixo de PLC ainda não atingiu sua posição final e não pode ser devolvido a um canal ou neutralizado. Este alarme não deve ocorrer se o bloco de dados de PLC, FC18 for utilizado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Esperar até o eixo atingir sua posição final ou terminar o movimento cancelando o percurso restante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61000 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma correção de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: LONGHOLE, SLOT1, SLOT2, POCKET1 à POCKET4, CYCLE63, CYCLE64, CYCLE71, CYCLE72, CYCLE90, CYCLE93 à CYCLE96, CYCLE952.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A correção D deverá ser programada antes da chamada do ciclo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61001 [Canal %1:] Bloco %2: Passo da rosca definido de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE84, CYCLE840, CYCLE96, CYCLE97.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique parâmetros para tamanho da rosca ou ajuste do passo (um contradiz o outro).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61002 [Canal %1:] Bloco %2: modo de usinagem definido de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do parâmetro VARI para a usinagem está especificado incorretamente. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: SLOT1, SLOT2, POCKET1 até POCKET4, CYCLE63, CYCLE64, CYCLE71, CYCLE72, CYCLE76, CYCLE77, CYCLE93, CYCLE95, CYCLE97, CYCLE98.

Correção: Modificar os parâmetros VARI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61003 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programado qualquer avanço no ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O parâmetro para o avanço está especificado incorretamente. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE71, CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Modificar o parâmetro do avanço.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61004 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração incorreta dos eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: A seqüência de eixos geométricos está errada. CYCLE328.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61005 [Canal %1:] Bloco %2: 3º eixo geométrico não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Na aplicação em um torno sem eixo Y no plano G18. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE86.
Correção: Verificar o parâmetro na chamada de ciclo.

61006 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE930, CYCLE951, E_CP_CE, E_CP_CO, E_CP_DR, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_CP_CE, F_CP_CO, F_CP_DR, F_PO_CIR, F_PO_REC.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Selecionar uma ferramenta menor.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61007 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE92, E_CP_CO, E_SL_CIR, F_CP_CO, F_PARTOF, F_SL_CIR.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Selecionar uma ferramenta maior.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61008 [Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos:.
Correção: Selecionar ferramenta.

61009 [Canal %1:] Bloco %2: Núm. de ferramenta ativo = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Não há nenhuma ferramenta (T) programada antes da chamada do ciclo. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE71, CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma ferramenta (T).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61010 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida de acab. muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A sobremedida de acabamento na base é maior do que a profundidade total. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir a sobremedida de acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61011 [Canal %1:] Bloco %2: Alteração de escala não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Há um fator de escala ativo que é inválido para este ciclo. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE71, CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o fator de escala.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61012 [Canal %1:] Bloco %2: Alteração de escala diferente no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE76, CYCLE77.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61013 [Canal %1:] Bloco %2: Ajustes básicos foram alterados, programa não é executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Os ajustes básicos não condizem com o programa gerado. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_CP_CE, E_CP_CO, E_CP_DR, F_CP_CE, F_CP_CO, F_CP_DR.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar e, se necessário, modificar os ajustes básicos

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61014 [Canal %1:] Bloco %2: Excede-se o plano de retrocesso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE72

Correção: Verificar o parâmetro RTP.

61015 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61016 [Canal %1:] Bloco %2: Falta frame de sistema para ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Todos ciclos de medição podem ativar este alarme.

Correção: Ajustar MD 28082: MM_SYSTEM_FRAME_MASK, BIT5=1

61017 [Canal %1:] Bloco %2: função %4 não presente no CN

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61018 [Canal %1:] Bloco %2: função %4 não executável com CN

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61019 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE60, CYCLE63, CYCLE64, CYCLE83, CYCLE952.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar o valor do parâmetro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61020 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível usinar com TRANSMIT/TRACYL ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61021 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito elevado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61022 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito baixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61023 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor deve ser diferente de zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61024 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Controlar valor

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61025 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar o ajuste do porta-ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61026 [Canal %1:] Bloco %2: O ciclo não pode ser executado com a função NC %4!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61027 [Canal %1:] Bloco %2: Sub-rotina %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE62

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar chamada do CYCLE62
- Verificar se as sub-rotinas especificadas na chamada do CYCLE62 existem no armazenamento do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61099 [Canal %1:] Bloco %2: Erro interno de ciclo (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: .

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61101 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de referência definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE71, CYCLE72, CYCLE81 até CYCLE90, CYCLE840, SLOT1, SLOT2, POCKET1 até POCKET4, LONGHOLE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou deve-se especificar valores diferentes para o ponto de referência (plano de referência) e plano de retrocesso na especificação incremental da profundidade, ou a profundidade deve ser especificada como valor absoluto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61102 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma direção de fuso programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE86, CYCLE87, CYCLE88, CYCLE840, POCKET3, POCKET4.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O parâmetro SDIR (ou SDR no CYCLE840) deve ser programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61103 [Canal %1:] Bloco %2: Número dos furos é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado nenhum valor para a quantidade de furos. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: HOLES1, HOLES2.

Correção: Verificar o parâmetro NUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61104 [Canal %1:] Bloco %2: Violação de contorno das ranhuras

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Parametrização incorreta do modelo de fresagem nos parâmetros que determinam a posição das ranhuras/oblongos no círculo ou em seu formato. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: SLOT1, SLOT2, LONGHOLE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61105 [Canal %1:] Bloco %2: raio da fresa muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O diâmetro da fresa utilizada é muito grande para o modelo a ser usinado. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: SLOT1, SLOT2, POCKET1 até POCKET4, LONGHOLE, CYCLE90.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou utilizar uma ferramenta com um raio menor ou o contorno deverá ser modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61106 [Canal %1:] Bloco %2: Número ou distância dos elementos circulares

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Parametrização incorreta do NUM ou INDA, a disposição dos elementos do círculo dentro de um círculo completo não é possível. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: HOLES2, LONGHOLE, SLOT1, SLOT2.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a parametrização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61107 [Canal %1:] Bloco %2: Primeira profundidade de furação definida de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A primeira profundidade de furação está contrária à profundidade total de furação. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE83.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar a profundidade de furação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61108 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum valor permitido para os parâmetros Raio e Profundidade de imersão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros para raio (_RAD1) e profundidade de imersão (_DP1) para definição da trajetória helicoidal para o avanço em profundidade foram especificados incorretamente. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: POCKET3, POCKET4.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar os parâmetros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61109 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro para sentido de fresamento definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do parâmetro para o sentido de fresamento(_CDIR) foi especificado incorretamente. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, POCKET3, POCKET4.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Alterar a direção de fresamento.
- Durante usinagem de bolsão (CYCLE63), a direção de fresamento deve ser compatível com a direção do fresamento da centragem/furação grossa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61110 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida de acab. no fundo > aproximação em profundidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O sobremetal de acabamento na base foi especificado maior que a penetração em profundidade máxima. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: POCKET3, POCKET4.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ou reduza sobremetal para acabamento ou aumento a profundidade

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61111 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de aprox. > diâmetro de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A largura de avanço programada é maior do que o diâmetro da ferramenta ativa. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE71, POCKET3, POCKET4.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A largura de avanço deve ser diminuída.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61112 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta ativa é negativo, isto é inválido. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE72, CYCLE76, CYCLE77, CYCLE90.

Correção: Alterar o raio da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61113 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro para raio de canto está muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O parâmetro para o raio de canto (_CRAD) foi especificado muito grande. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: POCKET3.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir o raio do canto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61114 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem G41/G42 incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A direção de usinagem da correção do raio da ferramenta G41/G42 foi selecionada incorretamente. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar a direção de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61115 [Canal %1:] Bloco %2: Modo de aprox.ou afast.(reta / círculo / plano / espaço) definido de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O modo de aproximação ou de retração do contorno foi definido incorretamente. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro _AS1 ou _AS2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61116 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. ou afast. = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de aproximação ou de retração foi especificado com um zero. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro _LP1 ou _LP2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61117 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta ativo <= 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta ativa é negativo ou zero. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE71, POCKET3, POCKET4.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar o raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61118 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou largura = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O comprimento ou a largura da superfície de fresagem é inválido. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE71.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os parâmetros _LENG e _WID.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61119 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro nominal ou diâmetro útil incorretamente programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O diâmetro nominal ou central foi programado errado. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE70, E_MI_TR, F_MI_TR.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61120 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rosca int./ext. não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de rosca (interna / externa) não foi definida. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE70.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O tipo de rosca, interna ou externa, deverá ser especificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61121 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o número dos dentes por corretor

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o número de dentes por corte não foi especificado nenhum valor. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE70.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar a quantidade de dentes/corte para a ferramenta ativa na lista de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61122 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura no plano incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A distância de segurança é negativa ou zero. Isto não é permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir a distância de segurança.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61123 [Canal %1:] Bloco %2: CYCLE72 não pode ser simulado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61124 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação não foi programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE71.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Com simulação ativa sem ferramenta, o valor para penetração lateral _MIDA precisa sempre ser programado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61125 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de seleção de tecnologia foi definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE84, CYCLE840.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro de seleção de tecnologia (_TECHNO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61126 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento da rosca muito curto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE840.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar rotação de fuso menor ou elevar mais o ponto de referência (plano de referência).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61127 [Canal %1:] Bloco %2: Defin. errada da relação de transform. do eixo de abrir roscas (dados de máquina)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE84, CYCLE840.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar os dados de máquina 31050 e 31060 no respectivo estágio de transmissão do eixo de furação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61128 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de imersão = 0 para inserção com osilação ou helicoidal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: SLOT1.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro _STA2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61129 [Canal %1:] Bloco %2: perpendic. aproxim. e retração durante cont. de fresam. permitido apenas com G40

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE72.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61130 [Canal %1:] Bloco %2: As posições dos eixos paralelos não podem ser compensadas. Nenhuma referência de peça acordada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61131 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _GEO incorreto, _GEO=%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61132 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo paralelo incorreto, verificar os valores dos parâmetros ABS/INC dos eixos paralelos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61133 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro do 3º eixo paralelo incorreto, verificar os nomes de eixo ou a GUD _SCW_N[]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61134 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo rotativo incorreto, verificar valores para parâmetros ABS/INC de eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61135 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro da seqüência para aproximar a posição destino está incorreto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61136 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum 3º eixo geométrico acordado no GUD _SCW_N[]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61137 [Canal %1:] Bloco %2: A rotação e o ciclo de eixos paralelos anulam-se mutuamente, por causa da referência de peça $P_WPFRAME

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61138 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61139 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE69.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61150 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum ajuste de ferramenta possível --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação novo, veja o parâmetro _ST

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61151 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma orientação de ferramenta possível --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação adicionado, veja o parâmetro _ST

61152 [Canal %1:] Bloco %2: Cinemática eixo B (tecnol. torneamento) nao presente ou não foi ajustada IBN do ciclo pendolamento --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A123 -> o eixo B no ShopTurn não é eixo rotativo automático (123 corresponde ao parâmetro _TCBA)
2. Código de erro = B123 -> o eixo B na colocação em funcionamento da rotação (cinemática) não foi ativado
(123 corresponde ao $TC_CARR37[n], n ... número do bloco de dado de rotação)

61153 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum modo de rotação -Eixos rotativos direto- possível --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> nenhuma ferramenta ou nenhum corte (D1..) ativo

61154 [Canal %1:] Bloco%2: Profundidade final programada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE899

Correção: Entrada da profundidade final possível somente absolutamente ou incrementalmente.

61155 [Canal %1:] Bloco%2: Unidade para plano de usinagem programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE899

Correção: Unidade para plano de usinagem apenas em mm ou % do diâmetro da ferramenta

61156 [Canal %1:] Bloco%2: Cálculo de profundidade programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE899

Correção: Cálculo de profundidade possivel somente com ou sem SDIS

61157 [Canal %1:] Bloco%2: ponto de referencia programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE899

Correção: Verificar ponto de referência na tela, entre apenas -X, centro ou +X

61158 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE899, CYCLE952

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar o plano de usinagem (G17, G18 ou G19)

61159 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem na chamda do ciclo é diferente do que está na posição padrão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE899

Correção: Ajustar plano de usinagem na chamada do ciclo com o plano de usinagem da posição padrão

61160 [Canal %1:] Bloco %2:Material residual , reduzir avanço no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE899

Correção: Reduza o plano de usinagem ou largura da ranhura ou use uma ferramenta fresa com um diâmetro maior.

61161 [Canal %1:] Bloco %2: O diâmetro da centragem ou os parâmetros de ferramenta (Diâmetro, Ângulo da Ponta) estão incorretos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE81

Correção: - Diâmetro da centragem não é possível com ângulo de ponta da ferramenta ativa
- Insira diâmetro da peça, diâmetro de ferramenta ou ângulo de ponta da ferramenta especificado incorretamente
- Diâmetro da ferramenta somente deve ser especificado se a centragem deve ser feita no diâmetro da peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61162 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ferramenta Diâmetro ou Ângulo da ponta incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE81

Correção: - Os parâmetros de ferramenta Diâmetro ou Ângulo de ponta devem ser maior que zero
- O ângulo de ponta deve ser menor que 180°

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61175 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura programado muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ciclo de gravação o ângulo de abertura do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado não cabe no ângulo especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira um ângulo de abertura maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61176 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento de texto programado muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: No ciclo de gravação o comprimento do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado é mais longo que o comprimento especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira um comprimento de texto maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61177 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: comp. do texto polar maior que 360 graus

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No ciclo de gravação, o comprimento do texto Polar não pode exceder a 360 graus.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira comprimento do texto menor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61178 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: cód. de pág. não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O código da página não é suportado pelo ciclo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Usar código da página 1252.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61179 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: caracter não existe, no.:%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Número do caracter

Definições: O caracter inserido no texto de gravação não pode ser fresado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Insira outro caracter

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61180 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi atribuído nenhum nome ao bloco de dados da rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Mesmo que existam mais blocos de dados de rotação, não foi especificado um nome único. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Atribuir nome único para o bloco de dados da rotação ($TC_CARR34[n]), se dado da máquina 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER é >1.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61181 [Canal %1:] Bloco %2: Versão de software do NCK é insuficiente para a função de giro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a atual versão de software NCK não é possível executar a rotação. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Atualizar o software da NCK para 75.00 ou maior.

61182 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do registro de giro desconhecido: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O nome indicado do bloco de dados de rotação é desconhecido. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Verificar o nome do bloco de dados de rotação $TC_CARR34[n].

61183 [Canal %1:] Bloco %2: Giro CYCLE800: Parâmetro do modo de retrocesso fora da faixa de valores: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O valor do parâmetro do modo de retrocesso (_FR) está fora da faixa válida. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Ciclo de giro CYCLE800: Verifica parâmetro de transferência _FR. Faixa de valores 0 a 8

61184 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma solução possível com os autais valores confirmados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A superfície definida através do ângulo de entrada não pode ser usinada com a máquina. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: -Verificar o ângulo especificado para a rotação do plano de usinagem: %4
-Parâmetro _MODE codificação incorreta, p. ex. rotação por eixo YXY

61185 [Canal %1:] Bloco %2: Faixas de ângulos inválidas para eixos rotativos no registro de dados de giro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A faixa de ângulos dos eixos rotativos é inválida. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.
Verifica o comissionamento do ciclo de giro CYCLE800.
Parâmetro $TC_CARR30[n] a $TC_CARR33[n] n número do registro de dados da rotação
Exemplo: Eixo rotativo 1 módulo 360 graus: -> $TC_CARR30[n]=0 $TC_CARR32[n]=360

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a colocação em funcionamento do ciclo de rotação CYCLE800.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61186 [Canal %1:] Bloco %2: Vetores inválidos de eixos --> Verifica o comissionamento do ciclo de giro CYCLE800

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Falta a entrada do vetor de eixo rotativo V1 ou V2, ou esta mesma está incorreta. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Verifica comissionamento do ciclo de giro CYCLE800
Verifica o vetor do eixo rotativo V1: $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n]
Verifica o vetor do eixo rotativo V2: $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n]
n número do registro de dados de giro

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61187 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a colocação em funcionamento do ciclo de rotação CYCLE800 --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro: Veja as atuais informações sobre a versão de software dos ciclos no siemensd.txt

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61188 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum nome definido para o 1º eixo rotativo -> Verifica o comissionamento do ciclo de giro CYCLE800

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o eixo rotativo 1 não foi indicado nenhum nome de eixo. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Verifica o comissionamento de giro CYCLE800.
Nome do eixo do eixo 1 ver parâmetro $TC_CARR35[n] n número do registro de dados de giro

61189 [Canal %1:] Bloco %2: Giro direto: Posições inválidas do eixo rotativo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Giro direto: Verifica valores das entradas do eixo rotativo. O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Correção: Modo direto de giro: Verifica valores das entradas dos eixos rotativos ou comissionamento do ciclo de giro CYCLE800
Verifica faixa angular dos eixos rotativos no registro de dados de giro n:
Eixo rotativo 1: $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Eixo rotativo 2: $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]>

61190 [Canal %1:] Bloco %2: Incapaz de recuar antes do giro -> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ver código de erros para verificar a causa. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Verificar colocação em funcionamento do ciclo de giro (CYCLE800). Parâmetro $TC_CARR37[n], para 7º e 8º lugar decimal
número n dos dados de giro gravados.
Código de erro:
A: Recuo de Z não ajustado
B: Recuo de Z XY não ajustados
C: Recuo máx. na direção da ferramenta não ajustado
D: Recuo incremental na direção da ferramenta não ajustado
E: Recuo na direção da ferramenta: Função de NC, CALCPOSI relata erro
F: Recuo na direção da ferramenta: sem eixo de ferramenta existente
G: Recuo máx na direção da ferramenta: trajetória negativa de recuo
H: Recuo incremental na direção da ferramenta: trajetória negativa de recuo
I: Recuo não possível

61191 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação de multi-eixo não liberada. Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Ver código de erro para a causa deste. O alarme é disparado pelos seguintes ciclos: CYCLE800, 832.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61192 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação adicional multi-eixos não ajustada. Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Ver código de erro para a causa deste. O alarme é disparado pelos seguintes ciclos: CYCLE800, 832.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61193 [Canal %1:] Bloco %2: opção compressor não liberada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE832.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61194 [Canal %1:] Bloco %2: opção interpolação spline não liberada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE832.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61196 [Canal %1:] Bloco %2: sem giro em JOG --> transform. multi-eixos e TCARR ativados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Transformação multi-eixos (TRAORI) e TOOLCARRIER (TCARR) ativados simultaneamente.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE800.

Correção: Desativação da transformação multi-eixos com TRAFOOF
ou desativação de Toolcarrier (TCARR) com CYCLE800()

61197 [Canal %1:] Bloco %2: Giro de plano não permitida -> Código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61198 [Canal %1:] Bloco %2: Giro com cadeia cinemática -> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61199 [Canal %1:] Bloco %2: Giro de ferramenta não permitida -> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Veja código de erro para a causa. O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro:
A: Orientação da ferramenta e alteração nos dados de giro gravados não permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61200 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos elementos no bloco de processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O bloco de usinagem possui muitos elementos.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE76, CYCLE77, E_CALL, E_DR, E_DR_BGF, E_DR_BOR, E_DR_O1, E_DR_PEC, E_DR_REA, E_DR_SIN, E_DR_TAP, E_MI_TR, E_PI_CIR, E_PI_REC, E_PO_CIR, E_PO_REC, E_PS_CIR, E_PS_FRA, E_PS_HIN, E_PS_MRX, E_PS_POL, E_PS_ROW, E_PS_SEQ, E_PS_XYA, E_SL_LON, F_DR, F_DR_PEC, F_DR_REA, F_DR_SIN, F_DR_TAP, F_MI_TR, F_PI_CIR, F_PI_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC, F_PS_CIR, F_PS_MRX, F_PS_ROW, F_PS_SEQ, F_SL_LON

Correção: Verificar o bloco de usinagem, se necessário, apagar elementos.

61201 [Canal %1:] Bloco %2: sequência incorreta no bloco de processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A seqüência dos elementos no bloco de usinagem é inválida.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_CP_CE, E_CP_DR, E_MANAGE, F_CP_CE, F_CP_DR, F_MANAGE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Classificar a seqüência no bloco de usinagem.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61202 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de tecnologia

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado nenhum ciclo de tecnologia no bloco de usinagem.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_MANAGE, F_MANAGE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar o bloco de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61203 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de posicionamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi programado nenhum ciclo de posicionamento no bloco de usinagem.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_MANAGE, F_MANAGE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programe bloco de posicionamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61204 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de tecnologia desconhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ciclo de tecnologia indicado no bloco de usinagem é desconhecido.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_MANAGE, F_MANAGE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apagar e reprogramar o bloco de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61205 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de posicionamento desconhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ciclo de posicionamento indicado no bloco de usinagem é desconhecido.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_MANAGE, F_MANAGE.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apagar e reprogramar o bloco de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61210 [Canal %1:] Bloco %2: elemento da busca de bloco não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O elemento indicado na busca de blocos não existe.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_MANAGE, E_PS_CIR, E_PS_MRX, E_PS_POL, E_PS_SEQ, E_PS_XYA, F_MANAGE, F_PS_CIR, F_PS_MRX, F_PS_SEQ

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a busca de blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61211 [Canal %1:] Bloco %2: falta a referência absoluta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi feita nenhuma indicação incremental, porém, a referência absoluta não é conhecida.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_MI_CON, E_MI_PL, E_PI_CIR, E_PI_REC, E_PO_CIR, E_PO_REC, E_PS_CIR, E_PS_HIN, E_PS_MRX, E_PS_POL, E_PS_SEQ, E_PS_XYA, E_SL_CIR, E_SL_LON, F_PS_CIR, F_PS_MRX, F_PS_SEQ

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma posição absoluta, antes de usar indicações incrementais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61212 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de ferramenta incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo da ferramenta não condiz com a usinagem.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE92, CYCLE951, CYCLE952, E_DR, E_DR_O1, E_DR_PEC, E_DR_SIN, E_MI_TXT, F_DR, F_DR_PEC, F_DR_SIN, F_DRILL, F_DRILLC, F_DRILLD, F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_SI, F_GROOV, F_MI_TXT, F_MT_LEN, F_PARTOF, F_ROU_Z, F_ROUGH, F_SP_EF, F_TAP, F_TR_CON, F_UCUT_T

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar um novo tipo de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61213 [Canal %1:] Bloco %2: raio de círculo é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio do círculo programado é muito pequeno.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE77, E_CR_HEL, E_PI_CIR, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PI_CIR, F_PO_CIR, F_PO_REC

Correção: Corrigir o raio do círculo, o centro ou o ponto final.

61214 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum passo programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi especificado nenhum passo de rosca/helicoidal.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_CR_HEL, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Programar o passo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61215 [Canal %1:] Bloco %2: Dimensão bruta programada de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Verificar a medida da saliência da peça bruta. A saliência da peça bruta deve ser maior do que da peça acabada.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE76, CYCLE77, E_PI_CIR, E_PI_REC, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PI_CIR, F_PI_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC

Correção: Verificar os parâmetros _AP1 e _AP2

61216 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço/dente possível somente com ferramentas de fresar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O avanço por dente é possível somente com fresas.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_TFS, F_TFS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Como alternativa, programar outro tipo de avanço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61217 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de corte programada com raio de ferramenta 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para poder trabalhar com a velocidade de corte, deve-se especificar o raio da ferramenta.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_DR_SIN, E_DR_TAP, E_TFS, F_DR_SIN, F_DR_TAP, F_DRILLC, F_DRM_TA, F_TAP, F_TFS

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um valor para a velocidade de corte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61218 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço/dente programado, mas número dos dentes é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Num avanço por dente deve ser especificado o número de dentes.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_TFS, E_DR_BGF, F_TFS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar o número de dentes da fresa no menu 'Lista de ferramentas'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61219 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61220 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE78

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61221 [Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não existe nenhuma ferramenta ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61222 [Canal %1:] Bloco %2:Aprox. no plano superior ao diâmetro de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O avanço de plano não pode ser maior do que o diâmetro da ferramenta.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE79, E_MI_PL, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminuir o avanço de plano.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61223 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O curso de aproximação não pode ser menor que zero.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_MI_CON, F_MI_CON

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um valor maior para o curso de aproximação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61224 [Canal %1:] Bloco %2: Percurso de afastamento muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de retração não pode ser menor do que zero.
O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_MI_CON, F_MI_CON.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um valor maior para o curso de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61225 [Canal %1:] Bloco %2: Registro de dados para giro não conhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi feita uma tentativa de acesso em um bloco de dados de rotação que não está definido.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_TCARR, F_TCARR

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar outro bloco de dados de rotação ou definir um bloco de dados de rotação novo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61226 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível substituir cabeça giratória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O parâmetro "Troca do bloco de dados de rotação" está especificado com "não". Mas mesmo assim foi feita uma tentativa de troca do cabeçote orientável.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_TCARR, F_TCARR

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar o parâmetro 'Troca do bloco de dados de rotação' na tela de start-up e instalação 'Eixos rotativos' para 'automático' ou 'manual'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61230 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição de ferram.:diâmetro muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O apalpador de medição da ferramenta está calibrado incorretamente.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_MT_CAL, E_MT_RAD, E_MT_LEN

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: 840D:
Verificar as seguintes variáveis no bloco de dados GUD7: E_MESS_MT_DR[n] ou E_MESS_MT_DL[n] para apalpador de medição n+1
840D sl:
Verificar os seguintes dados de máquina: 51778 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_LENGTH[n] ou 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n] para apalpador de medição n+1

61231 [Canal %1:] Bloco %2: O programa ShopMill %4 não pode ser executado, pois não foi testado pelo ShopMill

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Definições: Antes que um programa ShopMill possa ser executado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: E_HEAD

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O programa deve ser simulado primeiro no ShopMill ou ser carregado no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61232 [Canal %1:] Bloco %2: Troca da ferramenta do magazine não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Em um cabeçote orientável, no qual as ferramentas só podem ser carregadas manualmente, apenas poderão ser carregadas ferramentas manuais.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_TD, E_TFS, F_TFS

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Carregar a ferramenta manual no cabeçote rotativo ou ajustar o parâmetro 'Troca de ferramentas' na tela de start-up e instalação 'Eixos rotativos' para 'automático'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61233 [Canal %1:] Bloco %2: Inclinação da rosca incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, "label"

Definições: O ângulo da inclinação da rosca foi especificado muito grande ou muito pequeno.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_TR_CON, F_TR_CON

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61234 [Canal %1:] Bloco %2: subrotina ShopMill %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopMill

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Antes que um programa ShopMill possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: E_HEAD

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A subrotina deve ser simulada primeiro no ShopMill ou ser carregada no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61235 [Canal %1:] Bloco %2: programa ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Definições: Antes que um programa ShopTurn possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopTurn.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_HEAD

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Simule o programa primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61236 [Canal %1:] Bloco %2: A subrotina ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Definições: Antes que uma subrotina ShopTurn possa ser usada, ela deve ser primeiro testada pelo ShopTurn.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_HEAD

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Simule a subrotina primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61237 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de retrocesso desconhecida. Retirar ferramenta manualmente!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ferramenta está na área de afastamento e não se sabe em qual sentido que se pode sair.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Afaste em modo manual a ferramenta da área de retração definida no cabeçalho do programa e reinicie o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61238 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem não conhecida!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não se sabe em qual sentido que deverá ocorrer a próxima usinagem.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, entre em contato com a SIEMENS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61239 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de troca de ferramenta está na zona de retrocesso!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61240 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de avanço incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O tipo de avanço não é possível para esta usinagem.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_RE, F_DRM_SI, F_GROOV, F_MIM_TR, F_ROUGH, F_SP_EF, F_UCUT_T, CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o tipo de avanço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61241 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retrocesso não está definido para esta direção de usinagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi definido nenhum plano de afastamento para o sentido de usinagem selecionado.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_SP_RP, F_SP_RPT

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Definir os planos de afastamento que faltam.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61242 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O sentido de usinagem foi especificado incorretamente.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_DR, F_DR_PEC, F_DR_REA, F_DR_SIN, F_DR_TAP, F_DRILL, F_DRILLC, F_DRILLD, F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_RE, F_DRM_SI, F_DRM_TA, F_MI_CON, F_MI_EDG, F_MI_TR, F_MI_TXT, F_MIM_TR, F_PI_CIR, F_PI_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC, F_SL_CIR, F_SL_LON, F_TAP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o sentido de usinagem programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61243 [Canal %1:] Bloco %2: Corrigir o ponto de troca de ferramenta, ponta de ferram. na zona de retrocesso!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61244 [Canal %1:] Bloco %2: Alteração do passo de rosca leva a rosca não definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Com a alteração do passo da rosca ocorre uma inversão do sentido da rosca.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE99

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a alteração do passo da rosca e a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61245 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem não está conforme a partida modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O plano de usinagem não coincide com o plano de usinagem modal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o plano de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61246 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A distância de segurança é muito pequena para a usinagem.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente a folga de segurança

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61247 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça em bruto muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O raio da peça bruta é muito pequeno para a usinagem.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumento o raio da peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61248 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A penetração é muito pequena para a usinagem.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente penetração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61249 [Canal %1:] Bloco %2: Número insuficiente de bordas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Número de cantos muito pequeno.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente o número de gumes

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61250 [Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito pequenos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito pequeno.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumente largura/comprimento do corretor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61251 [Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito grandes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito grande.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Tecla de decremento largura/comprimento do corretor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61252 [Canal %1:] Bloco %2: chanfro/arredondamento muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Chanfro/raio muito grande.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE79

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Diminua chanfro / raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61253 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi especificado nenhum sobremetal de acabamento.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_PO_CIR, E_PO_REC, E_SL_CIR, E_SL_LON, F_PO_CIR, F_PO_REC, F_SL_CIR, F_SL_LON

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Programar uma tolerância para acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61254 [Canal %1:] Bloco %2: Erro durante o percurso para o limite fixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro no deslocamento para a parada fixa.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SUB_SP

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique outra posição Z1 para pegar o contra-fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61255 [Canal %1:] Bloco %2: Erro durante a ranhura: Ferramenta quebrada?

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A separação não pôde ser executada completamente. Pode-se tratar de uma quebra de ferramenta.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_PARTOF, F_SUB_SP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verifique a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61256 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhação não autorizada no início do programa. Anule o deslocamento zero!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na partida do programa não é permitido nenhum espelhamento.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_HEAD

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Desselecionar o deslocamento do ponto zero!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61257 [Canal %1:] Bloco %2: instalação incompleta do contrafuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A colocação em funcionamento do contra-fuso está incompleta.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SUB_SP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar os dados de máquina de máquina 9803, 9851, 9852, 9853 e 9854.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61258 [Canal %1:] Bloco %2: conjunto de parâmetros para placa do contrafuso na imagem do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros para o mandril do contra-fuso não foram atribuídos na tela do fuso.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SUB_SP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Na tela "Ferramentas desloc. pto. zero" > "Fusos", especificar os parâmetros ZL1, ZL2 e ZL3.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61259 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopMill %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão do ShopMill

Definições: O programa foi criado com uma versão do ShopMill que é maior que a existente aqui.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61260 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopTurn %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão ShopTurn

Definições: O programa foi criado com uma versão do ShopMill que é maior que a existente aqui.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61261 [Canal %1:] Bloco %2: desl. de centro muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O deslocamento central na furação central é maior que o permitido.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_DRILL, F_DRILLD

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especificar um deslocamento central menor (veja o dado de máquina de exibição 9862).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61262 [Canal %1:] Bloco %2: passo não possível com fer. selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O passo do macho não coincide com o passo de rosca programado.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_DR_TAP, F_DRM_TA, F_TAP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Use um macho com passo programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61263 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopMill n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: E_MANAGE

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reprograme a usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61264 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopTurn n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_MANAGE

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reprograme a usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61265 [Canal %1:] Bloco %2: Há muitas restrições, utilize bolsão retangular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face podem ser delimitados no máximo 3 lados.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Use o Pocket Cycle

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61266 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face as delimitações e o sentido de usinagem são incompatíveis entre si.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione outra direção de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61267 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de avanço muito largo, resíduo nos cantos se mantêm.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face o avanço no plano pode ser no máximo 85%.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione um avanço de plano menor, se não o resíduo de canto será desprezado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61268 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem não permitido, permanecem cantos residuais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No fresamento de face o sentido de usinagem é incompatível com as delimitações selecionadas.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: O sentido de usinagem deve ser selecionado de forma compatível com as delimitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61269 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ferramenta foi definida incorretamente.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o ângulo e o diâmetro da ferramenta usada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61270 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de chanfro muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Foi selecionada uma largura de chanfro muito pequena.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_SP_CHA, F_SP_CHA

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar a largura do chanfro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61271 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de chanfro > raio da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A largura do chanfro é maior que o raio da ferramenta.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_SP_CHA, F_SP_CHA

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar uma ferramenta maior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61272 [Canal %1:] Bloco %2: Profundidade de inserção muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A profundidade de inserção é muito pequena para o chanframento.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_SP_CHA, F_SP_CHA

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Aumentar a profundidade de inserção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61273 [Canal %1:] Bloco %2: Profundidade de inserção muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A profundidade de inserção é muito grande para o chanframento.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_SP_CHA, F_SP_CHA

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reduzir a profundidade de inserção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61274 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de corte inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ângulo da ferramenta é inválido.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: E_SP_CHA, F_SP_CHA

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o ângulo da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61275 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto desejado viola limite de fim de curso por software!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Através de uma rotação o ponto final está fora do limite de fim de curso por software.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: E_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecione outro plano de afastamento ou aproxime até um ponto intermediário favorável.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61276 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta necessário para restrições

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para as delimitações é necessário o diâmetro externo da ferramenta.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Indique o diâmetro externo da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61277 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da ferramenta maior que restrição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O diâmetro da ferramenta é maior que a delimitação.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilize uma ferramenta menor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61278 [Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for maior que 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o ângulo de ferramenta acima de 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61279 [Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for igual a 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Para o ângulo de ferramenta igual a 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE61

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61280 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhamento com WO %4 ausente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Se o programa inicia com uma usinagem de contra-fuso, deve ser ativado um deslocamento do ponto zero com espelhamento.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SUB_SP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o espelhamento para o deslocamento do ponto zero utilizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61281 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar planos de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61282 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ajustar planos de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61283 [Canal %1:] Bloco %2: A aproximação direta não é possível, pois é necessária uma troca de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Após a localização de blocos uma posição deve ser alcançada com aproximação direta, porém, antes é necessária uma troca de ferramentas.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_TFS

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Primeiro realizar manualmente a troca de ferramentas, depois reiniciar a localização de blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61284 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões. Pré-posicionar manualmente a ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: F_DRILL, F_DRILLC, F_DRILLD, F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_RE, F_DRM_SI, F_DRM_TA, F_GROOV, F_MIM_TR, F_PARTOF, F_SP_EF, F_TAP, F_TR_CON, F_UCUT_T

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Pré-posicionar manualmente a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61285 [Canal %1:] Bloco %2: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deslocar a posição de estacionamento através do plano de afastamento XRA.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61286 [Canal %1:] Bloco %2: A usinagem não é possível, verificar o ângulo de ferramenta!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A usinagem não é possível com a ferramenta indicada.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_UCUT_T

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61287 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum fuso mestre ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não existe nenhum fuso mestre ativo.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE63, CYCLE64, F_TFS

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ativar o fuso mestre (dado de máquina 20090).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61288 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso principal não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme disparado pelo seguinte ciclo: F_SP_INI

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o número do canal do eixo do fuso principal em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61289 [Canal %1:] Bloco %2: Contrafuso não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme disparado pelo seguinte ciclo: F_SP_INI

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o número do canal de eixo do contrafuso MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61290 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso de ferramenta não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme disparado pelo seguinte ciclo: F_SP_INI

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o número do canal do fuso da ferramenta em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61291 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo linear do contrafuso não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme disparado pelo seguinte ciclo: F_SP_INI

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o número do canal do eixo linear do contrafuso em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61292 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo B axis não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme disparado pelo seguinte ciclo: F_SP_INI

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Especifique o número do canal do eixo B em MD52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61293 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta %4 não possue sentido de rotação do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme será disparado pelos seguintes ciclos: E_TFS, F_TFS

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Selecionar sentido de rotação do fuso na lista de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61300 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição defeituoso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61301 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O curso de medição foi totalmente percorrido, sem que fosse gerado um sinal de ativação na entrada da medição.
O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: -Verificar entrada de medição
-Verificar curso de medição
-Apalpador de medição com defeito

61302 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição - Colisão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O apalpador de medição colidiu com um objeto durante o posicionamento.
O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: - Verificar o diâmetro da saliência (pode ser muito pequeno)
- Verificar o curso de medição (pode ser muito grande)

61303 [Canal %1:] Bloco %2: Intervalo de segur. excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O resultado da medição difere muito do valor indicado.
O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TSA

61304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61305 [Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE971, CYCLE972, CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE982, CYCLE994.

Correção: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TDIF

61307 [Canal %1:] Bloco %2: Variante de medição é incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: - O valor do parâmetro _MVAR não é permitido.

61308 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o curso de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Para a medição é gerado um percurso cujo tamanho é indicado pelo parâmetro _FA (para 840D) ou DFA (para 840D sl), este descreve o curso máximo antes e depois da posição de ativação esperada (canto da peça) e deverá ter um valor maior que 0.
Para 840D:
- Verificar o parâmetro _FA
Para 840D sl:
- Verificar o parâmetro DFA

61309 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de apalpador de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Tipo de apalpador de medição: Apalpador 3D inativo.
Este alarme é gerado por todos ciclos exceto o CYCLE972 e o CYCLE982.

Correção: No gerenciamento de ferramentas o apalpador de medição deve ser do tipo "Apalpador 3D".
O tipo de ferramenta do apalpador de medição de peças não é permitido na memória TO.
Para CYCLE971: Nenhum tipo de apalpador de medição de ferramentas permitido registrado no _TP[x,8], e para o tipo de
ferramenta "Disco" verificar o plano de trabalho G17...G19 permitido.

61310 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de escala está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Fator de escala = A escala está ativa.
O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Desativar o fator de escala ativo no programa. Com o fator de escala ativo não é possível realizar nenhuma medição.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61311 [Canal %1:] Bloco %2: Não há número D ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não foi selecionada nenhuma correção de ferramenta para o apalpador de medição (medição da peça de trabalho) ou nenhuma correção de ferramenta para a ferramenta ativa (medição da ferramenta).
O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Selecionar o número do corte D da ferramenta.

61312 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do ciclo de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: O ciclo de medição chamado não é permitido.

61313 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do apalpador de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Verificar o parâmetro _PRNUM em conjunto com os seguintes campos de dados e dados de máquina
Para 840D:
- Campo de dado _WP[], _TP[] e _TPW[] para ajustar outros apalpadores de medição de ferramenta ou de peças
e adaptar o _CVAL[0]/_CVAL[1] de acordo.
Para 840D sl:
-Verificar os seguintes dados de máquina: 51600 $MNS_MEA_CAL_WP_NUM, 51602 $MNS_MEA_CAL_TP_NUM e 51603 $MNS_MEA_CAL_TPW_NUM

61314 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de ferramenta selecionado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE971, CYCLE972, CYCLE982

Correção: Tipo de ferramenta não permitida para Medição de ferramenta/Calibração do apalpador de ferramenta.

61315 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a posição do corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE972, CYCLE973, CYCLE974, CYCLE982, CYCLE994.

Correção: Verificar a posição do corte da ferramenta (apalpador de medição) na memória TO.

61316 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível determinar ponto central e raio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum círculo pode ser calculado a partir dos pontos medidos, pois todos pontos medidos estão dispostos sobre uma reta.
O alarme é ativado por: CYCLE979

Correção: Modificação do programa

61317 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de pontos de cálculo do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Parametrização incorreta; requer 3 ou 4 pontos para poder calcular o centro. O alarme é ativado: CYCLE979.

Correção: Alterar a parametrização do CYCLE116

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61318 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o fator de peso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998.

Correção: Verificar o parâmetro (_K)

61319 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Erro interno dos ciclos de medição. O alarme é ativado: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998.

Correção: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

61320 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Para 840D:
- Verificar os parâmetros _TNUM e _TNAME.
Para 840D sl:
- Verificar o parâmetro T.
Com o gerenciamento de ferramentas ativo o parâmetro é T=0 (_TNUM=0) e o parâmetro _TNAME não foi definido ou
o nome da ferramenta especificado não é reconhecido pelo gerenciamento.

61321 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de memória do deslocamento de ponto zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para 840D:
- Verificar o parâmetro _KNUM
Para 840D sl:
- Verificar o número especificado na correção do ponto zero

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61322 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 4º dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!
O alarme é ativado: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998, CYCLE114

Correção: Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61323 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 5º dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!
O alarme é ativado: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998, CYCLE114

Correção: Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61324 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 6º dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!
O alarme é ativado: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998, CYCLE114

Correção: Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61325 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo de medição/deslocamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado por: todos ciclos de medição exceto o CYCLE979

Correção: Para 840D:
Verificar o parâmetro para o eixo de medição _MA
Para 840D sl:
Verificar o parâmetro para o eixo de medição (X,Y,Z)

61326 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o sentido de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE973, CYCLE976.

Correção: O parâmetro para o sentido de medição (_MD) contém um valor incorreto.

61327 [Canal %1:] Bloco %2: Reset de programa é necessário

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: NC-Reset necessário.
O alarme é ativado: todos ciclos de medição exceto o CYCLE973 e o CYCLE976

Correção: Executar NC-Reset.

61328 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O número D no parâmetro _KNUM é 0.
O alarme pode ser ativado por todos ciclos de medição.

Correção: Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM)

61329 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE998

Correção: Para o número de eixo indicado no parâmetro do eixo rotativo (_RA) não foi atribuído nenhum nome ou o eixo não está configurado como eixo rotativo.
Verificar o MD 20080 ou MD 30300.

61330 [Canal %1:] Bloco %2: Rotação de coordenadas ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No sistema de coordenadas rotacionado não é possível realizar nenhuma medição. O alarme é ativado: CYCLE972, CYCLE973, CYCLE974, CYCLE994.

Correção: Verificar os requisitos para a medição.

61331 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo muito grande, alterar eixo de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O parâmetro de ângulo de partida (_STA) é muito grande para o eixo de medição indicado. O alarme é ativado: CYCLE998

Correção: Selecionar outro eixo de medição.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61332 [Canal %1:] Bloco %2: Alterar a posição da ponta de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ponta da ferramenta está abaixo da superfície do apalpador de medição (p. ex. em um anel de ajuste ou cubo). O alarme é ativado: CYCLE971, CYLCE972, CYCLE982, E_MT_CAL, E_MT_LEN, E_MT_RAD.

Correção: Posicionar a ferramenta acima da superfície do apalpador de medição.

61333 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do corpo de calibração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE973

Correção: O parâmetro _CALNUM é muito grande, reduzir este parâmetro até um valor admissível
Para 840D:
- Aumentar o valor máximo _CVAL[2] na GUD6
Para 840D sl:
- Verificar o seguinte dado de máquina: 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a zona de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado: CYCLE977

Correção: Verificar o parâmetro para a zona de proteção
Para 840D: _SZA ou _SZO
Para 840D sl: XS, YS ou ZS

61336 [Canal %1:] Bloco %2: Não há eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Não foi configurado nenhum eixo geométrico. O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Dado de máquina MD 20060 precisa ser alterado.

61337 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a entrada de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61338 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de posicionamento é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Em algumas variantes de medição, como por exemplo a medição de saliências, além dos próprios cursos de medição também são gerados percursos intermediários que são percorridos com um determinado avanço.
Os valores para o avanço estão:
- para 840D: nos parâmetros _SPEED[1] e _SPEED[2] na GUD6.
- para 840D sl: nos dados de ajuste 55631 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE e 55632 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61339 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de correção veloc.marcha rápida = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Para 840D: Verificar o parâmetro _SPEED[0] na GUD6
Para 840D sl: Verificar o dado de ajuste 55630 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

61340 [Canal %1:] Bloco %2: Número de alarme é incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Erro interno no ciclo de medição

61341 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição não foi calibrado no plano ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelos seguintes ciclos: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979.

Correção: Calibre o apalpador antes de chamar um ciclo

61342 [Canal %1:] Bloco %2: Atualizar a versão do software da NCU

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Até versão de SW 6.2 de ciclos de medição:_SI[1] na GUD6 não possui nenhum valor ou um valor < 3
A partir da versão SW 6.3 de ciclos de medição: Atualizar a versão do software da NCU.

61343 [Canal %1:] Bloco %2: Não existe nenhuma ferramenta para o nome de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Verificar o nome da ferramenta.

61344 [Canal %1:] Bloco %2: Há várias ferramentas ativas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Retire a ferramenta dos fusos

61345 [Canal %1:] Bloco %2: Número D da ferramenta de correção, número de dígitos muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Reduzir o número D no _KNUM, verificar o SW ou o número plano MD.

61346 [Canal %1:] Bloco %2: Distância do ponto inicial e ponto de medição <= 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE961.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: 840D:
- Os parâmetros _SETV[0] ou _SETV[1] não foram atribuídos ou são menores que 0.
840D sl:
- O parâmetro X1 ou Y1 não foram atribuídos ou são menores que 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61347 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo 1º canto - 2º canto é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE961.

Correção: Parâmetro do ângulo de indexação (_INCA) é 0.

61348 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo ao canto de referência é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61349 [Canal %1:] Bloco %2: Distância canto superior sensor - pos.de medição na medição do raio de ferram.é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE971

Correção: A distância entre o canto superior e inferior do apalpador de medição é 0; relevante na medição do raio.
Para 840D: Verificar o parâmetro _TP[x,9]
Para 840D sl: Verificar o dado de ajuste 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH

61350 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço e rotação não programados para medição de ferramenta com fuso em rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE971
Especificar o avanço de medição e/ou rotação do fuso na medição de ferramenta com fuso em rotação na variável GUD _MFS.

Correção: Verificar o parâmetro _MFS[0]

61351 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou raio da ferramenta é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE971.
Para a ferramenta ativa, o comprimento ou o raio igual a zero

Correção: Verificar o comprimento e o raio da ferramenta ativa na memória de dados de correção

61352 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não é permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
O caminho especificado para o arquivo de log é incorreto.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61353 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
O diretório especificado não existe ou o caminho é incorreto.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61354 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo para arquivo de protocolo não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
Nenhum nome especificado para o arquivo de log.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61355 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de arquivo incorreto para arquivo de protocolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme foi disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
O nome da extensão do arquivo para o arquivo log está incorreto

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61356 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo para arquivo de protocolo sendo utilizado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme foi disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
O arquivo log está sendo usado por um programa do NC.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61357 [Canal %1:] Bloco %2: Não há recursos livre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
Não existe espaço suficiente disponível na memória do NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Apague arquivos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61358 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na protocolização

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
Erro interno.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61359 [Canal %1:] Bloco %2: - continuar com RESET

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.
Erro interno.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61360 [Canal %1:] Bloco %2: Tarefa de protocolização não definida- continuar com RESET

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE106
O ciclo CYCLE106 foi chamado com um parâmetro incorreto.

Correção: Verificar a chamada de ciclo do CYCLE106, principalmente o parâmetro de chamada

61361 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível protocolizar a variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105.
O valor especificado em _PROTVAL[ ] não pode ser registrado

Correção: Verificar o parâmetro _PROTVAL[]

61362 [Canal %1:] Bloco %2: CYCLE118: Número de valores muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE118.
4. parâmetro para o CYCLE118 é maior que 10.

Correção: Reduzir 4º parâmetro (PAR4) do CYCLE118

61363 [Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de linhas de valores para gravação excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Número máximo de linhas de valores foi excedido
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE105

Correção: Reduzir o número de valores.
Verificar o parâmetro _PROTFORM[4]

61364 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a distância do ponto de medição 1 ao ponto de medição 2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE998

Correção: Verificar o parâmetro da profundidade de penetração incremental (_ID)

61365 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o avanço circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE979

Correção: Para 840D:
- Verificar o parâmetro _RF
Para 840D sl:
- Verificar o parâmetro FP

61366 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi especificado o sentido de giro para medição de ferramenta com o fuso em rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE971

Correção: Para 840D:
- Verificar o parâmetro _CM[5] na GUD6, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)
Para 840D sl:
- Verificar o dado de ajuste 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61367 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetros _SETV[0...3] e _SETV[4...7] são idênticos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE961

Correção: Especifique diferentes posições para os pontos _SETV[0...7]

61368 [Canal %1:] Bloco %2: Ret.através do parâm._SETV[0...3] ou _SETV[4...7] não dão nenhum ponto de inters.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE961

Correção: Especifique diferentes posições para os pontos _SETV[0...7]

61369 [Canal %1:] Bloco %2: A posição do canto não foi definida claramente, verificar o parâmetro _SETV[0...7]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE961

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Defina P1 e P2 ou P3 e P4 de modo que o encontro de suas retas esteja fora das áreas formadas por P1 e P2 ou P3 e P4.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61370 [Canal %1:] Bloco %2: _PROTVAL[0] - _PROTVAL[5] não contém nenhuma entrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105.

Correção: Insira valores em _PROTVAL[0...5].

61371 [Canal %1:] Bloco %2: O produto da largura de coluna e o número das colunas excede 200 caract.por linha

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105.

Correção: Reduzir a largura da coluna (_PROTFORM[4]) ou número de colunas (_PROTVAL[2...5]).

61372 [Canal %1:] Bloco %2: A variante de medição escolhida requer um fuso próprio para SPOS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Altere as variantes de medição ou verifique o equipamento da máquina

61373 [Canal %1:] Bloco %2: Sensor monodirecional requer fuso de SPOS apto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Verifique as funções da máquina

61401 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona, restrição de curso de deslocamento através da posição final de software

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE961, CYCLE971, CYCLE976, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE998

Correção: A posição especificada como nominal não pode ser alcançada devido à ultrapassagem da posição final de software.
- Verificar o valor nominal especificado

61402 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão do apalpador de medição, limitação de curso por posição final de software

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE977

Correção: Durante a medição com as variantes de medição borda/eixo, o curso de posição foi limitado no plano através da posição final de software. No seguinte avanço em profundidade no eixo de avanço em profundidade ocorreu um acionamento do apalpador de medição.
Controlar a posição programada em relação a chave fim de curso de software.

61403 [Canal %1:] Bloco %2: Correção do deslocamento do ponto zero não executada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61404 [Canal %1:] Bloco %2: Correção da ferramenta não executada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Verificar as especificações de ferramenta pendentes.

61405 [Canal %1:] Bloco %2: O ambiente de ferramenta não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Corrigir o nome do ambiente de ferramenta (_TENV) ou criar este ambiente

61406 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número DL

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Para 840D: Verificar o parâmetro _DLNUM
Para 840D sl: Verificar o parâmetro DL
Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

61407 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 7º dígito ou maior do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Verificar o parâmetro _KNUM
- Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

61408 [Canal %1:] Bloco %2: correções totais não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Ajustar MD 18080, Bit 8=1

61409 [Canal %1:] Bloco %2: correções ajustadas não presentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Ajustar MD 18112, Bit 4=1

61410 [Canal %1:] Bloco %2: Acesso a um elemento de ferramenta ou propriedade inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: A variável à ser corrigida necessita de um opcional ou um incremento nos valores de MD

61411 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a distribuição dos pontos de medição no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguintes ciclos: CYCLE997, CYCLE119.

Correção: Verificar os valores nominais e reais

61412 [Canal %1:] Bloco %2: frame básico de canal não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguintes ciclos: CYCLE997, CYCLE119.

Correção: Ajuste MD 28081>0, $P_CHBFRMASK>0

61413 [Canal %1:] Bloco %2: verifique valor nominal do diâmetro da esfera, _SETVAL <=0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE997.

Correção: Verifique valor desejado do diâmetro esférico.

61414 [Canal %1:] Bloco %2: distorção do triângulo acima do limite

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguintes ciclos: CYCLE997, CYCLE119.

Correção: Verificar os valores nominais e reais

61415 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o apalpador de medição/plano de usinagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE971

Correção: Empregar o apalpador de medição permitido para o plano de usinagem:
- para 840D: as variáveis _TP[x,8] e _TPW[x,8] na GUD6
- para 840D sl: verificar os dados de ajuste 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE e 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE
ou alterar o plano de usinagem.

61416 [Canal %1:] Bloco %2: adaptar vetor tamanho %4!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: Para 840D:
Ajustar a entrada _CVAL com o número de campos de dados de apalpador e de corpo de calibração disponíveis, isto é,
- adaptar tamanho de campo _TP[ ]/_CVAL[0]! ou
- adaptar tamanho de campo _WP[ ]/_CVAL[1]! ou
- adaptar tamanho de campo _KP[ ]/_CVAL[2]! ou
- adaptar tamanho de campo _TWP[ ]/_CVAL[3]!

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para 840D sl:
Verificar os dados de máquina para o número de campos de dados de apalpador e de corpo de calibração, isto é,
- apalpador de medição de peças 51600 $MNS_MEA_CAL_WP_NUM ou
- corpo de calibração 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM ou
- apalpador de medição de ferramentas no MCS 51602 $MNS_MEA_CAL_TP_NUM ou
- apalpador de medição de ferramentas no WCS 51603 $MNS_MEA_CAL_TPW_NUM

61417 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador vai colidir com o suporte da ranhura de referência.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE973

Correção: Providenciar uma posição de saída livre de colisões para os eixos envolvidos no processo de medição.

61418 [Canal %1:] Bloco %2: O tamanho do arquivo de protocolo é muito pequeno, MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE106

Correção: MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

61419 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar a calibração do apalpador de medição L1 em relação ao centro/periferia da esfera

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE974, CYCLE994, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE997, CYCLE998

Correção: O apalpador de medição de peças deverá estar calibrado de acordo com sua aplicação nos ciclos de medição.

61420 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a calibração do apalpador de medição em relação ao apalpador múltiplo/mono

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE974, CYCLE994, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE997, CYCLE998

Correção: O apalpador de medição de peças deverá estar calibrado de acordo com seu tipo e aplicação.

61421 [Canal %1:] Bloco %2: Versão de SW dos ciclos de medição ou do NCK antiga, ou então configurada incorretamente --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> _OVR[] - Campo de parâmetro muito pequeno. Controlar a definição GUD. DEF CHAN REAL _OVR[72] (até MZ06.03.xx.xx =32)

61422 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _MVAR incorreto --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> _MVAR = 9x caracteres CYCLE996 medição cinética
2. Código de erro = B -> Parâmetro incorreto de normalização (_MVAR)
3. Código de erro = C -> Variante de medição "apenas calcular" ativa, mas não medir eixo rotativo 1 e 2
(veja também o parâmetro _OVR[40])

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61423 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _TNUM não foi definido ou não foi criado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Parâmetro CYCLE996 _TNUM incorreto ou igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0

61424 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _SETVAL para diâmetro da esfera de calibração está incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Controlar o parâmetro _SETVAL!

61425 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto para eixo rotativo de medição 1 ou 2 --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Número incorreto de eixo rotativo (1 ou 2)
2. Código de erro = B -> Nenhum nome de eixo rotativo 1 definido
3. Código de erro = C -> Vetor de eixo rotativo 1 igual a zero
4. Código de erro = D -> Nenhum nome de eixo rotativo 2 definido
5. Código de erro = E -> Vetor de eixo rotativo 2 igual a zero

61426 [Canal %1:] Bloco %2: Soma dos deslocamentos ativos diferente de zero --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
Controle da vista geral dos deslocamentos ativos ($P_ACTFRAME)
1. Código de erro = A -> Soma dos deslocamentos translatórios dos eixos geométricos <> 0
2. Código de erro = B -> Soma dos deslocamentos finos dos eixos geométricos <> 0
3. Código de erro = C -> Soma dos valores rotativos dos eixos geométricos <> 0
4. Código de erro = D -> Soma dos deslocamentos translatórios do eixo rotativo 1 <> 0
5. Código de erro = E -> Soma dos deslocamentos translatórios do eixo rotativo 2 <> 0

61427 [Canal %1:] Bloco %2: Dados de ferramentas incorretos ou não ativados para apalpador de medição de peças ativo --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Apalpador de medição de peças (ou corte de ferramenta) inativo
2. Código de erro = B -> Comprimento L1 do apalpador de medição de peças = 0

61428 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao criar arquivo de protocolo --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Número de arquivos de protocolo no atual diretório > 99
2. Código de erro = B -> Arquivos de protocolo muito extensos. Renomear ou deletar arquivo de protocolo, e
verificar MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE!

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61429 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo de medição (eixo rotativo 1 ou 2) não está na posição inicial ou está fora de posição --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Eixo rotativo 1 da 1ª medição fora da posição inicial
2. Código de erro = B -> Eixo rotativo 2 da 1ª medição fora da posição inicial
3. Código de erro = C -> Eixo rotativo 2 da 2ª ou 3ª medição deslocado em relação à 1ª medição, veja o parâmetro _OVR[63 até 65]
4. Código de erro = D -> Eixo rotativo 1 da 2ª ou 3ª medição deslocado em relação à 1ª medição, veja o parâmetro _OVR[60 até 62]

61430 [Canal %1:] Bloco %2: Cálculo dos vetores de cinemática não executado --> Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE996

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Plausibilidade dos pontos de entrada PM1, PM2, PM3 não foi atendida, comprimentos de página resultantes devem ser diferentes de zero
(Atenção: também no caso dos comprimentos de página diferentes de zero existe o risco de não poder formar nenhum triângulo => Verificar PM1...3!)
2. Código de erro = B -> O ângulo incluso no PM1 entre os vetores expandidos PM1PM2 e PM1PM3 é igual a 0.
Os pontos de saída não formam nenhum triângulo.
3. Código de erro = C -> O ângulo incluso no PM2 entre os vetores expandidos PM2PM1 e PM2PM3 é igual a 0.
Os pontos de saída não formam nenhum triângulo.
4. Código de erro = D -> O ângulo incluso no PM3 entre os vetores expandidos PM3PM1 e PM3PM2 é igual a 0.
Os pontos de saída não formam nenhum triângulo.
5. Código de erro = E -> Normalização do ponto de interpolação: definido nome inválido de eixo para cálculo
6. Código de erro = F -> Normalização do ponto de interpolação: definido plano inválido para cálculo

61440 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não pode ser determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através do seguinte ciclo de medição: CYCLE982

Correção: Como tipo de ferramenta deve ser utilizada uma ferramenta rotativa com uma posição de corte entre 1 e 8.
Verifique a posição de corte indicada com relação ao porta-ferramenta - posição inicial.

61441 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não está no plano de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através do seguinte ciclo de medição: CYCLE982

Correção: A posição de corte da ferramenta rotativa (inserto) não está mais no plano de usinagem (plano de interpolação), por exemplo, causado por um porta-ferramenta orientável. Corrigir a posição do porta-ferramenta!

61442 [Canal %1:] Bloco %2: Porta-ferramenta não está paralelo aos eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através do seguinte ciclo de medição: CYCLE982

Correção: Através do posicionamento incorreto do porta-ferramenta orientável, os comprimentos de ferramenta L1,2,3 não estão paralelos aos eixos geométricos.
Otimizar os eixos do porta-ferramenta!

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61443 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de indexação _INCA=0 ou maior/menor +/-90° ou +/-120°

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através do seguinte ciclo de medição: CYCLE979

Correção: Verificar o valor no parâmetro _INCA do ângulo de indexação!
Com a medição de 3 pontos selecionada o _INCA não pode ser maior/menos que +/-120° e com a medição de 4 pontos o _INCA não pode ser maior/menor que +/-90°!
O ângulo de indexação _INCA sempre deve ser parametrizado diferente de "zero".

61444 [Canal %1:] Bloco %2: Atual velocidade de medição não é idêntica com a velocidade de calibração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: CYCLE974, CYCLE994, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE997, CYCLE998
E_MS_CAN, E_MS_HOL, E_MS_POC, E_MS_PIN, E_MS_SPI

Correção: 1. Repetir a calibração com base na velocidade de medição desejada!
2. Adaptar a atual velocidade de medição à velocidade da calibração!
Nota: Em cada bloco de dados de calibração também está armazenado a velocidade de calibração correspondente!

61501 [Canal %1:] Bloco %2: a simulação está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: todos ciclos de retificação

Correção: Reset simulação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61502 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma correção de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: todos ciclos de retificação

Correção: Deverá ser programado um número de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61503 [Canal %1:] Bloco %2: Compensação do raio de corte da ferramenta à esquerda ou direita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE410, CYCLE411, CYCLE412, CYCLE413, CYCLE414, CYCLE415, CYCLE416, CYCLE420

Correção: A programação de um valor de correção de ferramenta é necessária

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61504 [Canal %1:] Bloco %2: _KNG incorreto para ajuste

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61505 [Canal %1:] Bloco %2: curso de retração < 1mm

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE420

Correção: Aumentar curso de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61506 [Canal %1:] Bloco %2: curso de penetração < 1mm

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE420

Correção: Aumentar o curso de penetração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61507 [Canal %1:] Bloco %2: Distância de segurança < 1mm

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61508 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de apoio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61509 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61510 [Canal %1:] Bloco %2: Teste de avanço ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE410, CYCLE411, CYCLE413, CYCLE415, CYCLE420

Correção: Desativar teste de avanço

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61511 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de apoio ou de corte da ferramenta D1/D2 incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61512 [Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61513 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador à esquerda e rebolo de retificação inclinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61514 [Canal %1:] Bloco %2: Falta tipo de rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: Função de ajuste

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61515 [Canal %1:] Bloco %2: Curso de retração <= valor de dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE416

Correção: Alterar curso de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61517 [Canal %1:] Bloco %2: Falta ângulo do rebolo de retificação inclinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE416

Correção: Especificar o ângulo em $TC_TPG8

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61518 [Canal %1:] Bloco %2: Altura de apoio do rebolo deverá se > raio do rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE432

Correção: Alterar a altura de apoio ou raio do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61519 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de usinagem incorreto ou tipo de maquina incorreto.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE63, CYCLE64, CYCLE410, CYCLE411, CYCLE412, CYCLE413, CYCLE415, CYCLE952

Correção: Ocupar parâmetro B_ART com valor 1 a 3

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61520 [Canal %1:] Bloco %2: Correções adicionais de ajuste não definidas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE413, CYCLE420, CYCLE433

Correção: Definir MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61521 [Canal %1:] Bloco %2: A atual largura de rebolo é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE411, CYCLE415

Correção: Reduzir a largura do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61522 [Canal %1:] Bloco %2: Sobreposição >= atual largura de rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE411

Correção: Reduzir a sobreposição

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61523 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sinal zero da pinça de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE410, CYCLE411, CYCLE413

Correção: Verificar o sinal da pinça de medição

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61524 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo inclinado incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE413

Correção: O ângulo de canal inclinado deverá se >-90° e <90°

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61525 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rebolo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE413

Correção: Alterar o tipo de rebolo no $TC_TPC1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61526 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça =0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE414

Correção: Especificar o raio da peça >0

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61527 [Canal %1:] Bloco %2: Raio do rebolo >= raio da peça

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE414

Correção: Alterar o raio do rebolo ou o raio da peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61529 [Canal %1:] Bloco %2: Programada a indicação de medidas em INCH (polegada).

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE410, CYCLE411, CYCLE412, CYCLE413, CYCLE414, CYCLE415, CYCLE420

Correção: O sistema básico MD $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC não corresponde com o comando G (grupo G 13).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61530 [Canal %1:] Bloco %2: Ocupação prévia da posição longitudinal incorreta ou posição longitudinal padrão incorreta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE420

Correção: Verificação do parâmetro da posição longitudinal

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61531 [Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal em Z não determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE420

Correção: Aumentar o parâmetro do curso de penetração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61532 [Canal %1:] Bloco %2: O valor para _LAGE está incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE414

Correção: Corrigir o conteúdo do parâmetro para _LAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61533 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum comprimento L1 especificado em D...

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE416, CYCLE420

Correção: Especificar o comprimento L1 na correção de ferramenta D do rebolo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61540 [Canal %1:] Bloco %2: Número D incorreto / dressador do campo D ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE401, CYCLE402, CYCLE403, CYCLE443

Correção: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61541 [Canal %1:] Bloco %2: Especificado tipo incorreto de rebolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432, CYCLE434, CYCLE435, CYCLE436, CYCLE438, CYCLE439, CYCLE444, CYCLE447

Correção: Deverá ser selecionado um tipo de rebolo válido no gerenciamento de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61542 [Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um ponto de referência incorreto do rebolo durante a seleção do sistema de coordenadas da dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE435, CYCLE441, CYCLE447

Correção: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61543 [Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um dressador incorreto durante a seleção do sistema de coordenadas de dressagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE402, CYCLE435, CYCLE442, CYCLE447

Correção: Deverá ser selecionado um número de dressador >0 e <4

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61544 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro de rebolo gasto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE438

Correção: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61545 [Canal %1:] Bloco %2: Largura do rebolo gasta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE438

Correção: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61546 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 1 foi alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE438

Correção: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61547 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 2 foi alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE438

Correção: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61548 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 3 foi alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE438

Correção: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61549 [Canal %1:] Bloco %2: Foi selecionado um tipo incorreto de dressador

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE402, CYCLE421, CYCLE422, CYCLE423, CYCLE424

Correção: Verificar o tipo de dressador ao especificar na entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61555 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro do rebolo ==0, cálculo GWPS impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE446

Correção: Verificar o diâmetro

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61556 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto esquerdo do rebolo não possíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61557 [Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto direito do rebolo não possíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61558 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são menores que a altura de retração do canto esquerdo do rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61559 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são menores que a altura de retração do canto direito do rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61560 **[Canal %1:] Bloco %2: usinagem na direção Z muito grande por passo, ou rebolo muito fino**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE427, CYCLE428

Correção: Reduza parâmetro de avanço de usinagem ou use outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61561 **[Canal %1:] Bloco %2: Borda esquerda do rebolo <=0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61562 **[Canal %1:] Bloco %2: Borda direita do rebolo <=0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61563 **[Canal %1:] Bloco %2: Avanço no diâmetro <=0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE432

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61564 **[Canal %1:] Bloco %2: Avanço de inserção <=0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE434, CYCLE444

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61565 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço de dressagem <=0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE434, CYCLE444

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61601 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da peça acabada muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O diâmetro programado para a peça acabada é muito pequeno. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE94, CYCLE96.

Correção: Verificar o parâmetro SPD ou DIATH

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61602 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da largura da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A ferramenta de sangria é maior do que a largura de sangria programada. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE93.

Correção: Verificar a ferramenta ou alterar o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61603 [Canal %1:] Bloco %2: Forma de penetração definida de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Raios/chanfros na base da sangria não se adequam à largura da sangria. Uma sangria plana em uma paralela ao eixo longitudinal do elemento de contorno não é possível. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE93.

Correção: Verificar o parâmetro VARI

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61604 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta ativa violada contorno programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A violação do contorno nos elementos de rebaixo ocorre devido ao ângulo de corte da ferramenta empregada. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE95.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Utilizar outra ferramenta ou verificar a subrotina de contorno.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61605 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição do contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Detectado um elemento de rebaixo inválido. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE76, CYCLE77, CYCLE95.

Correção: Verificar o programa de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61606 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na preparação de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na preparação do contorno foi encontrado um erro, este alarme sempre está relacionado com um alarme 10930...10934, 15800 ou 15810 do NCK. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE95.

Correção: Verificar a subrotina de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61607 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na programação do ponto de partida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O ponto de partida alcançado antes da chamada do ciclo está fora do retângulo descrito na subrotina do contorno. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE95.

Correção: Verificar o ponto de partida antes da chamada do ciclo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61608 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte errada programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE94, CYCLE96.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deve ser programa uma posição de corte 1...4 que se adeqüe à forma do alívio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61609 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da forma

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE94, CYCLE96, LONGHOLE, POCKET3, SLOT1.

Correção: Verificar o parâmetro da forma do alívio ou a forma da ranhura ou do bolsão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61610 [Canal %1:] Bloco %2: nenhuma profundidade de aproximação programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE76, CYCLE77, CYCLE96.

Correção: Verificar o parâmetro MID

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61611 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi encontrado nenhum ponto de intersecção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Não pôde ser calculado nenhum ponto de corte com o contorno. O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE95.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar a programação do contorno ou alterar a profundidade de penetração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61612 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível repassar roscas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE97, CYCLE98.

Correção: Verificar os requisitos para o rosqueamento.

61613 [Canal %1:] Bloco %2: Posição do rebaixo incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: CYCLE94, CYCLE96.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o valor do parâmetro _VARI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61700 [Canal %1:] Bloco %2: Falta do nome do programa a ser gerado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar parâmetro PRG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61701 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar parâmetro CON
- Verificar chamada de contorno
- Verificar se o contorno existe no diretório de programa (área de trabalho, subrotinas ou programas de usinagem)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61702 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno da peça usinada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se o etiqueta existe no contorno da peça usinada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61703 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61704 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o contorno de peça usinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61705 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o contorno não usinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61706 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno da peça já usinado %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a programação do contorno da peça já usinada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61707 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno da peça bruta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61708 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos contornos especificados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar número de contornos
- Max. dois contornos (parte fabricada e contorno da peça bruta)
- Min. um contorno (contorno da parte fabricada)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61709 [Canal %1:] Bloco %2: Corretor de raio muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Conferir o corretor de raio de ferramenta no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61710 [Canal %1:] Bloco %2: Cálculo foi cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61711 [Canal %1:] Bloco %2: Valor D é maior que a largura da ponta da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o D em relação com a largura da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61712 [Canal %1:] Bloco %2: Valor de DX ou DZ é maior que o comprimento da ponta da ferramenta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Verificar valor de DX ou DZ em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61713 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da ferramenta maior que a largura da metade da ponta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Verificar o raio da ferramenta e a largura da ponta da ferramenta (introdução do corte, ferramenta de corte)
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61714 [Canal %1:] Bloco %2: Erro do sistema contorno de torneamento %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61730 [Canal %1:] Bloco %2: Delimitação externa do limite de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira delimitação e limite de usinagem
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61731 [Canal %1:] Bloco %2: Incapaz de determinar a direção do contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira os contornos
- Confira se o ponto de início de contorno existe
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61732 [Canal%1:] Bloco %2: Sem material para usinagem disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o programa de contorno da peça bruta e da peça usinada, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61733 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corretor não compatível com a direção de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira a posição e direção do corretor de ferramenta no gerenciador de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61734 [Canal %1:] Bloco %2: O contorno da peça usinada está fora do contorno da peça bruta.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira a programação da peça usinada e o contorno da peça bruta, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61735 [Canal %1:] Bloco%2: Avanço de penetração D maior que o comprimento da ponta da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Confira o avanço de penetração D em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61736 [Canal %1:] Bloco %2: Profund. de corte na usin. maior que profund. máx. de corte da ferr.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61737 [Canal %1:] Bloco %2: Profund. de corte na usin. menor que profund. min. de corte da ferr.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61738 [Canal %1:] Bloco %2: Posição do corretor incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira a posição do corretor no gerenciador de ferramentas
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61739 [Canal %1:] Bloco %2: Peça bruta deve ser contorno fechado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira se o contorno da peça bruta está fechado
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61740 [Canal %1:] Bloco %2: Colisão devido a aproximação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Selecione a posição de início para habilitar a aproximação de livre-colisão no contorno
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61741 [Canal %1:] Bloco %2: Limite negativo nos eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar a posição da ordenada nos eixos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61742 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de recuo %4 está dentro do limite de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE952

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Na usinagem interna checar o limite de usinagem na relação de distância de recuo inserida ($SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61800 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sistema CNC ext.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: MD para idioma MD18800: $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ou bit de opcional 19800 $ON_EXTERN_LANGUAGE não habilitado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61801 [Canal %1:] Bloco %2: Selecionado código G incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Na chamada de programa do CYCLE300<valor> foi programado um valor numérico inadmissível para o sistema CNC indicado, ou no dado de ajuste dos ciclos foi inserido um valor incorreto para o sistema de código G.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61802 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de eixo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O eixo programado é atribuído como fuso
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61803 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo programado não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O eixo programado não está disponível no sistema.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE83, CYCLE84, CYCLE840.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Verifique o parâmetro _AXN.
Verifique MD20050-20080.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61804 [Canal %1:] Bloco %2: Posição progr. excede o ponto de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: A posição intermediária programada ou a posição atual está atrás do ponto de referência.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61805 [Canal %1:] Bloco %2: Valor programado de forma absoluta e incremental

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: A posição intermediária desejada pode ser programada tanto como absoluta quanto como incremental
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61806 [Canal %1:] Bloco %2: Atribuição incorreta do eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: A atribuição da sequência de eixos está incorreta
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61807 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de rotação programada errada (ativa)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE840.
O sentido programado no fuso conflita com o sentido necessário para a execução do ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o parâmetro SDR e SDAC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61808 [Canal %1:] Bloco %2: Falta a profundidade final de furação ou a profundidade individual de furação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: A profundidade total de Z ou a individual Q estão vazias (primeira chamada do ciclo)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61809 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de furação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61810 [Canal %1:] Bloco %2: Código G ISO impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de chamada foi programado um nome de eixo ISO não permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61811 [Canal %1:] Bloco %2: Nome de eixo ISO não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61812 [Canal %1:] Bloco %2: Valor(es) na chamada de ciclo externa incorretamente definido(s)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61813 [Canal %1:] Bloco %2: Valor de GUD incorretamente definido

Definições: Nos dados de ajuste dos ciclos
foi especificado valores numéricos não permitidos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61814 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas polares impossíveis com o ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61815 [Canal %1:] Bloco %2: G40 não ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: G40 estava inativo antes da chamada do ciclo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61816 [Canal %1:] Bloco %2: Eixos não estão no ponto de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61817 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas de eixo com área de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61818 [Canal %1:] Bloco %2: Limites do eixo são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61900 [Canal %1:] Bloco %2: Falta do nome do programa a ser gerado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar parâmetro PRG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61901 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar chamada de contorno
- Checar se existe o contorno no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou partes de programa)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61902 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno de bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno de bolsão
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61903 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61904 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno de ilha

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno de ilha
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61905 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno de ressalto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno de ressalto
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61906 [Canal %1:] Bloco %2: Etiqueta %4 não existe no contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Confira se existem etiquetas no contorno
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61907 [Canal %1:] Bloco %2: Falta contorno de bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61908 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o contorno não usinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61909 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno do bolsão %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação no contorno de bolsão

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61910 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno da peça bruta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61911 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno de ilhote %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação no contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61912 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno de ressalto %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Checar programação no contorno de ressalto
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61913 [Canal %1:] Bloco %2: Erro no contorno %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Checar contorno de programação
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61914 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos contornos especificados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Checar número de contornos
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61915 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de fresa muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Checar o raio da ferramenta de fresamento no gerenciador de ferramentas
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61916 [Canal %1:] Bloco %2: Cálculo foi cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61917 [Canal %1:] Bloco %2: Combinação de centralizar/pré-furação e ressalto não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Usinagem de ressalto em conjunto com pré-furação/centralizar não permitida!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61918 [Canal %1:] Bloco %2: Raio fresa para usin. res. deve ser menor que raio da fresa para ferr. de ref.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar raio da fresa para usinagem residual que deve ser menor que o raio da fresa de ferramenta de referência!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61919 [Canal %1:] bloco %2: Raio da ferramenta de referência é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar o raio da ferramenta de referência

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61920 [Canal %1:] bloco%2: Erro no sistema de contorno de fresamento %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61930 [Canal %1:] Bloco %2: Não há contorno disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar chamada de contorno
- Checar se o contorno existe no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou parte de programas)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61931 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno não está fechado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar se o contorno foi fechado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61932 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno com corte automático

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61933 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos elementos de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno e através disso tentar reduzir o número de elementos de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61934 [Canal %1:] Bloco %2: Program. no plano de usinagem métrico/polegada não é permitido aqui

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61935 [Canal %1:] Bloco %2: Program. no sistema de medida métrico/polegada não é permitido aqui

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61936 [Canal %1:] Bloco %2: G0 não é permitido na programação de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Modificar programação de contorno, substituir G0 para G1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61937 [Canal%1:] Bloco %2: Profundidade do bolsão programada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar parâmetro Z1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61938 [Canal %1:] Bloco %2: Não declarado nenhum ponto de partida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar parâmetros para especificar ponto de início,
- para G17: XS, YS
- para G18: ZS, XS
- para G19: YS, ZS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61939 [Canal %1:] Bloco %2: Círculo sem declaração do centro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar contorno programado, particularmente a trajetória circular programada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61940 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de início especificado programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Corrigir ponto de início especificado
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61941 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de helix muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Aumentar raio de hélice
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61942 [Canal %1:] Bloco %2: Helix viola o contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Checar raio de hélice e reduzir no tamanho, se possível
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61943 [Canal %1:] Bloco %2: Movimento de aproximação/afastamento viola o contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Reduzir liberação de segurança SC, se possível
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61944 [Canal %1:] Bloco %2: Rampa muito curta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Verificar o ângulo de inserção, possivelmente utilizar outro modo de inserção
- Utilizar ferramenta com raio menor
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

61945 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de avanço de penetração muito grande, ficando canto residual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar parâmetro para plano de avanço de penetração
- para G17: DXY
- para G18: DZX
- para G19: DYZ

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61946 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno de ilha duplamente existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Apagar duplo contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61947 [Canal %1:] Bloco %2: Contorno de ressalto em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Apagar contorno de ressalto em duplicidade

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61948 [Canal%1:] Bloco %2: Sem material para usinagem disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Checar programação dos contornos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61949 [Canal%1:] Bloco %2: A ilha está fora do bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63, CYCLE64
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Checar programação do contorno de bolsão/ilha.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61950 [Canal %1:] Bloco %2: Sem material residual disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61951 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de fresa muito grande para material restante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Usar ferramenta com raio pequeno
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61952 [Canal %1:] Bloco%2: Raio ferr. para corte de mater. resid. muito peq. em rel. à ferr. refer.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE63
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: - Usar uma ferramenta com raio grande para usinagem residual
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

62000 [Canal %1:] Bloco %2: Inserir nova ferramenta à posição de trabalho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Carregar nova ferramenta.
Correção: --
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62100 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum ciclo de furação ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Nenhum ciclo modal de furação foi chamado antes da chamada do ciclo padrão de furação. O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: HOLES1, HOLES2.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar se antes da chamada do ciclo padrão de furação foi chamado um ciclo de furação modal.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62101 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de fresagem incorreto - gera-se G3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Programado o movimento sincronizado ou contrário. O fuso não foi girado com a chamada do ciclo.
Correção: Verificar o valor do parâmetro CDIR.

62102 [Canal %1:] Bloco %2: No acabamento, a bolsa não é escareada completamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62103 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: Não foi programada nenhuma sobremedida de acabamento, mesmo que nesta usinagem a sobremedida de acabamento é necessária.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Programar uma tolerância para acabamento.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62104 [Canal %1:] Bloco %2: Número do ciclo de furação incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62105 [Canal %1:] Bloco %2: Número das colunas ou linhas é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE801
Correção: Verificar os parâmetros _NUM1 e _NUM2.

62106 [Canal %1:] Bloco %2: Valor incorreto para estado de monitoração da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

62107 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62108 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62180 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4 [deg]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE800.
Nota referente ao 62180 e 62181
Exemplo de exibição do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual no CYCLE800:
62181 "Eixo rotativo B: ajustar 32.5 [graus]"

Correção: Ângulos ajustáveis para eixos rotativos manuais

62181 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4 [deg]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE800.
Nota referente ao 62180 e 62181
Exemplo de exibição do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual no CYCLE800:
62181 "Eixo rotativo B: ajustar 32.5 [graus]"

Correção: Ângulo ajustável para eixo rotativo manual

62182 [Canal %1:] Bloco %2: carregar cabeç. inclinável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Nenhum cabeçote rotativo ativo. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos: E_TCARR, F_TCARR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Solicitação, carregar o cabeçote rotativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62183 [Canal %1:] Bloco %2: descarregue cabeç. inclinável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

62184 [Canal %1:] Bloco %2: substitua cabeç. inclinável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado pelo seguinte ciclo: CYCLE800.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62185 [Canal %1:] Bloco %2: ângulo adaptado à grade do âng.:%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: %4 Ângulo de diferença para dentes Hirth
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE800.

Correção: Verificar comissionamento do ciclo de giro (CYCLE800).

62186 [Canal %1:] Bloco %2: Sem giro em Manual -> Desl. origem G%4 ativo e básico total Desl. Origem (G500) contém rotações

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: O alarme é ativado através do seguinte ciclo: CYCLE800.
No giro em Manual, nenhuma rotação pode ser escrita no Desl. origem,
se as rotações já estiverem no Desl. Origem total básico ou na referência básica
Erro 62186 mensagem pode ser ocultada -> veja dado de ajuste 55410
$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Correção: %4 número do deslocamento de ponto zero ativo

62187 [Canal %1:] Bloco %2: Giro em Manual --> G500 ativo e básico total Desl. Origem ou referência básica contém rotações

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Alarme disparado para ciclo seguinte: CICLO800.
Durante giro em Manual, não é possível escrever uma rotação no deslocamento de trabalho do Deslocamento de origem,
se, com G500 ativo, rotações já incluidas no Desl. Origem básico total ou na referência básica
Mensagem de erro 62187 pode ser ocultada -> veja ajuste do dado 55410
$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Correção: Veja as notas referentes ao 62186 e 62187.

62200 [Canal %1:] Bloco %2: partir o fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Antes da usinagem da rosca foi feita uma parada, pois o fuso está parado.
O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: ASUP, E_TR_CON, F_TR_CON

Correção: Acione o fuso da ferramenta antes de usinar a rosca

62201 [Canal %1:] Bloco %2: O deslocamento Z não atua sobre os planos de afastamento!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os planos de afastamento referem-se à peça. Por isso que os deslocamentos programáveis não atuam nos planos de afastamento.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_SP_RP

Correção: Verificar se não pode ocorrer uma colisão através do deslocamento.
Em seguida, ativar NC-Start.
O alarme pode ser omitido através do dado de máquina de exibição 9898.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

62202 [Canal %1:] Bloco %2: ATENÇÃO: A ferramenta desloca-se diretamente para a usinagem!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Após a procura de blocos deve-se alcançar uma posição com aproximação direta.
O alarme é ativado através do seguinte ciclo: F_TFS

Correção: Verificar se a posição desejada pode ser alcançada livre de colisões.
Em seguida, ativar NC-Start

62300 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o nº da memória de valores de experiência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o setpoint

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62303 [Canal %1:] Bloco %2: Intervalo de segur. excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado através dos seguintes ciclos de medição: todos ciclos de medição

Correção: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TSA

62304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelos seguintes ciclos: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância superior (_TUL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62305 [Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é menor que o parâmetro de tolerância inferior (_TLL)

62306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE971, CYCLE972, CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE982, CYCLE994

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância _TDIF, dados de ferramentas não serão corrigidos.

62307 [Canal %1:] Bloco %2: número máximo de caracteres por linha foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105
Número insuficiente de caracteres por linha

Correção: Aumentar o valor no _PROTFORM[1]

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

62308 [Canal %1:] Bloco %2: largura variável de coluna não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105.
Impossível gerar as larguras das colunas de variáveis, devido à falta de cabeçalho.
A medida de 12 caracteres será utilizada como largura da coluna.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Preencha / complete o cabeçalho em _PROTVAL[0].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62309 [Canal %1:] Bloco %2: largura de coluna não suficiente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105
O valor a ser registrado é maior do que a largura da coluna

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Altere _PROTFORM[5] ou ajuste a largura da coluna desta variável

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62310 [Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de caracteres por linha é restrito a 200 caracteres

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE105
O número máximo de caracteres por linha é restrito a 200 caracteres.

Correção: --

62311 [Canal %1:] Bloco %2: adapta-se o número máx. de caracteres por linha _PROTFORM[1]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE105
A quantidade máxima de caracteres por linha foi ajustada (_PROTFORM[1])

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62312 [Canal %1:] Bloco %2: apalpador não está perpendicular ao plano!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62313 [Canal %1:] Bloco %2: O número de linhas por página _PROTFORM[0] está incorreto e será ajustado automaticamente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE106

Correção: Verificar o _PROTFORM[0] no programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

62314 **[Canal %1:] Bloco %2: Ativado o limite por fim de curso de software, monitoração de colisão ativada , continuar com NC START / cancelar com RESET**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE977

Correção: Posicione a peça de trabalho a ser medida mais afastado das posições de fim do software.

62315 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever bloco de dados de rotação TCARR = %4, sim -> NC-Start, não -> Reset**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE996

Correção:

62316 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever dados TRAORI, sim -> NC-Start, não -> Reset**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE996

Correção:

62317 **[Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor linear %4 foi excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE996

Correção:

62318 **[Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor rotativo %4 foi excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos: CYCLE996

Correção:

62335 **[Canal %1:] Bloco %2: Sem correção interna de calibração de dados**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: Alarme disparado pelos seguintes ciclos: CYCLE961, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE996, CYCLE997, CYCLE998

Correção: Verificar o alinhamento do probe/posição do fuso!
O alinhamento (posição programada) do probe no fuso deve ser idêntico durante a calibração e medição!
Caso estas posições variem, a calibração de dados não poderá ser corrigida internamente com relação à rotação do plano de trabalho no eixo de penetração!

62500 **[Canal %1:] Bloco %2: GWPS foi limitado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE446

Correção: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62501 **[Canal %1:] Bloco %2: A rotação foi limitada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Definições: O alarme pode ser ativado pelos seguintes ciclos de retificação: CYCLE446

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62502 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, GWPS foi limitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE421
Correção: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62503 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, rotação foi limitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições: O alarme pode ser ativado pelo seguinte ciclo de retificação: CYCLE421
Correção: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62999 [Canal %1:] Bloco %2:

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal
Definições:
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75000 [Canal %1:] CLC: Configuração incorreta do MD, erro nº: %2

Definições: Durante a inicialização foram encontrados os seguintes erros nos dados de máquina de controle de posição:
Código de erro = -1:Os pontos intermediários de um dos dois sensores não estão subindo ou descendo estritamente conjuntos.
Código de erro = -2:Uma das duas características dos sensores tem menos de 2 pontos intermediários válidos.
Código de erro = -3:Uma das duas características dos sensores possue mais que 5 pontos intermediários com velocidade negativa ou positiva.
Código de erro = -4:A entrada digital para monitoração de colisão do sensor, conforme configurado no MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT não foi ativada no controle (10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS)
Código de erro = -5:Nenhuma entrada rápida foi configurada com a função especial "Fast retraction in the position controller" através do MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.
Código de erro = -6:O eixo selecionado para o controle de distância no $MC_CLC_AXNO não está ativo no canal.
Código de erro = -7:A transformação de 5 eixos (24100 $MC_TRAFO_TYPE_x) selecionada para o controle de distância no MD $MC_CLC_AXNO não está configurada no canal.
Código de erro: -8:Mais de um eixo envolvido no controle de distância é o mestre no grupo gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE.
Código de erro = -9:Um dos eixos envolvidos no controle de distância é escravo do grupo gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
Código de erro = -10:Versões "Export" somente habilitarão a ativação do controle de distância se menos de quatro eixos foram configurados em interpolação simultânea.
Código de erro = -11:No MD $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK pode para CLC(3) absolutamente nenhum ou configurar exatamente como 3 eixos. Quando 3 eixos são configurados, eles devem com $MC_AXCONF_MACHAX_USED ser subordinados no canal
Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Correção: Corrija o dado de máquina correspondente

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

75005 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com erro geral de programação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O comando de ativação/desativação para o controle de cancelamento 'CLC(..)' aceita somente os valores 3, 2, 1, 0 e -1, como parâmetro de chamada. Este alarme indica que os parâmetros são incorretos ou não estão presentes. O comando de ativação CLC(2) com monitoração do sinal do sensor de colisão é aceitado somente se uma entrada digital válida for configurada para sinais de monitoração no MD $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Configure a entrada digital para monitoração de colisão no MD se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75010 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com valor CLC_LIM maior do que o limite do MD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Uma das limitações programadas com CLC_LIM(...,...) para a correção de posição do controle de cancelamento é maior que o limite permitido programado no MD associado $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT(1) ou $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT(1).

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Aumentar o limite no dado de máquina apropriado se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75015 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 CLC(0) com correção de raio de ferramenta ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O controle de distância 3D foi desligado com CLC(0) com a compensação de raio da ferramenta ativa (G41/G42). O CLC(0) esvazia o bloco de memória interna e transfere a correção de posição atual do controle de posicionamento como um "salto de contorno" do interpretador, O G41/G42 deve ser desativado quando este comando é empregado.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Desligar o comando ativo G41/G42 antes de CLC(0) ou não desligar o controle de cancelamento, mas sim congelá-lo temporariamente (CLC_GAIN=0.0) ou cancelar a correção de posição mecanicamente com CLC(-1).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75016 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 com orientação alterada no TRAFOOF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: O controle de cancelamento 2D/3D foi desligado antes da transformação. A direção da ferramenta, de acordo com G17/G18/G19 está sendo aplicado como controle de direção. Ativando a transformação com os comandos de rotação de eixos, que define uma orientação diferente de ferramenta requerem passos de troca orientados sendo então rejeitados.
A transformação foi desligada temporariamente (TRAFOOF) enquanto que o controle de cancelamento ainda estava ativado. Quando a transformação for ativada novamente, a orientação da ferramenta deve ser a mesma como quando ela foi desligada, no caso, o eixo rotativo não deve ser movido enquanto a transformação estiver desativada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75018 [Canal %1:] CLC: Bloco %2 no sentido programável, ID de erro: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Erro ID

Definições: A subfunção "Controle em direção programada" do controle de distância que foi programada com CLC(3) acusa um erro:
ID de erro:
0:CLC(3) foi programado sem a criação do respectivo bit de opção ou sem que uma tela de eixo com três eixos válidos, configurados e simulados tenha sido registrada no MD $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK.
1:O plano em que a mudança de orientação do sentido de controle deverá ocorrer não foi definido. Provavelmente dois sentidos programados consecutivamente são anti-paralelos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Modificar MD ou o programa de usinagem

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

75019 [Canal %1:] CLC: ID de erro: %2, ângulo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Erro ID
%3 = Ângulo.

Definições: A função parcial "Controle em direção programada" do controle de distância que foi programada com CLC(3) acusa um erro:
ID de erro:
1: O sentido do controle de distância não foi definido. Provavelmente foi programado [0,0,0] para os 3 eixos simulados, os quais definem os componentes de direção.
No parâmetro "ângulo" é retornado zero.
2: O ângulo máximo permitido entre a orientação da ferramenta de radiação e a direção de controle programada foi excedido.
O ângulo permitido é ajustado no dado de máquina $MC_CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE.
O ângulo que dispara o alarme é retornado no 3º parâmetro de alarme.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Aumente o ângulo de monitoração ou modifique o programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75020 [Canal %1:] CLC: Deslocamento de posição no limite inferior %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Valor limite

Definições: A correção de posição gerada pelo movimento de compensação atingiu o limite programado no MD $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT ou programado com CLC_LIM(...,...).
Dependendo do ajuste no bit 0 do MD $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK o seguinte critério de cancelamento se aplica:
Bit 0 = 0: Tecla de cancela
Bit 0 = 1: Tecla de Reset

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75021 [Canal %1:] CLC: Deslocamento de posição no limite superior %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Valor limite

Definições: A correção de posição gerada pelo movimento de compensação atingiu o limite programado no MD $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT ou programado com CLC_LIM(...,...).
Dependendo do valor do bit 1 do MD $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK os seguintes critérios de cancelamento são ativados:
Bit 1 = 0: Tecla Cancela Alarme
Bit 1 = 1: Reset

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Não ativar o controle de cancelamento até que a transformação já esteja ativada, ou certificar-se que as condições requeridas relativas a orientação sejam observadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75025 [Canal %1:] CLC: Parado porque faz contato com o cabeçote do sensor

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A monitoração de colisão da ponta do sensor indicou "Sensor deflexionado".
O movimento de retração para o limite superior do deslocamento de posição ($MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT) é iniciado usando a máxima velocidade e aceleração disponíveis. A chave de variação de avanço não tem qualquer efeito sobre este movimento. O movimento no percurso é bloqueado simultaneamente.

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: O programa de pecas pode ser reiniciado com PARTIDA NC. O movimento de correção é retornado ao controle de distância.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75050 [Canal %1:] MCSC: configuração de dados de máquina incorreta. Erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Configuração incorreta no MD $MA_CC_MASTER_AXIS
Erro nº = 2: O eixo informado na mensagem de alarme ou o eixo CC_Master é um fuso.
Erro nº = 4: Acoplamento entre eixo rotativo e eixo linear não permitido.
Erro nº = 8: Eixos acoplados não podem ser trocados entre os canais.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Verificar o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

75051 [Canal %1:] MCSC: CC_COPON CC_COPOFF código de erro %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Código do Erro = 1: Argumento incorreto programado
Código do Erro = 10: Um eixo que não está envolvido em um acoplamento definido foi programado em CC_COPON (identificador de eixo)
Código do Erro = 20: Excesso de argumentos programados
Código do Erro = 100: Erro interno
Código do Erro = 200: Erro interno

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75060 [Canal %1:] MCSC: janela de tolerância excedida no eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: A diferença do valor atual da posição entre o eixo CC_Slave indicado na mensagem de alarme e seu respectivo eixo CC_Master está fora da janela de tolerância configurada

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Verificar a janela de tolerância projetada.
Comparar os ajustes dinâmicos dos eixos envolvidos.
Inspecionar a mecânica dos eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75061 [Canal %1:] MCSC: modificação de MD com eixo acoplado %2 ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Dado de máquina MD 63000 CC_MASTER_AXIS foi alterado quando a acoplamento estava ativo

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Colocar o dado de máquina em seu valor anterior, desligar o acoplamento e introduzir o novo valor.
Verificar os componentes mecânicos dos eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75062 [Canal %1:] MCSC: eixos para ser acoplados não estão em repouso, eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Os eixos CC_Master e/ou CC_Slave não estavam em repouso quando o acoplamento foi ativado.

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Introduzir G601 para eixos de avanço ou programe uma parada no processamento (STOPRE) antes do acoplamento com CC_COPON.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75070 [Canal %1:] MCSC: erro no dado de máquina para proteção de colisão eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Definições: Dados de máquina incorretos para a proteção de colisão.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Corrigir o dado de máquina. Os eixos devem ser ambos rotativos ou lineares.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75071 [Canal %1:] MCSC: monitoração de colisão, eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
Definições: Uma monitoração de colisão foi acionada, visto que o pré-processamento detectou um valor limite abaixo da distância configurada entre os eixos.
Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Correção: Movimente o eixo fora da área de perigo em modo manual
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75090 Eixo %1 parado pelo sistema de monitoração de processo externo

Parâmetros: %1 = Número de eixo
Definições: Um sistema de monitoração de processo externo parou os eixos, pois uma quebra de ferramenta é esperada ou já ocorreu.
Reação: O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Correção: Troque a ferramenta atual, se necessário.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75200 [Canal %1:] RCTR: Configuração incorreta do MD, erro no MD: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do MD
Definições: O seguinte erro foi encontrado na manipulação dos dados de máquina de transformação:
TRAFO6_IRORO: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TIRORO_RPY não é possível.
TRAFO6_TFLWP: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TFLWP_RPY não é possível.
TRAFO6_TX3P3: A orientação introduzida no MD TRAFO6_TX3P3_RPY não é possível.
TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB: O valor introduzido no MD TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB é incorreto.
Reação: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.
Correção: Corrigir dado de máquina
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

75210 [Canal %1:] RCTR: Número de eixos / associação de eixos incosistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: Na seleção de transformação uma atribuição de eixo incorreta foi detectada:
O eixo introduzido no MD TRAFO_AXES_IN_1 não combina com MD TRAFO6_NUM_AXES
Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.
Correção: Corrigir o dado de máquina.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75212 [Canal %1:] RCTR: TRAFO_TYPE_ incorreto: Utilizar 4100

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: O tipo de transformação inserido no MD TRAFO_TYPE_x é incorreto
Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.
Correção: TRAFO_TYPE 4100 deve ser utilizado

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75214 [Canal %1:] RCTR: Alteração de MD durante a transformação ativa é inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Tenta-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa através do NEWCONF.
Isto não é permitido, visto que a alteração dos dados de máquina tem efeito direto sobre a atual posição de eixo, que é transformada em tempo real do sistema de coordenadas básico para o sistema de coordenadas da máquina. A alteração dos dados de transformação com a transformação ativa causaria um salto das posições dos eixos.

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Desativar a transformação através do TRAFOOF, antes dos dados de máquina serem transmitidos através do NEWCONF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Os dados de máquina alterados são ativados com RESET.

75250 [Canal %1:] RCTR: Parâmetro de ferramenta incorreto no interpretador

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Na interpretação do bloco foram encontrados parâmetros de ferramenta incorretos

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75255 [Canal %1:] RCTR: Posição não pode ser alcançada no interpretador

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: No bloco de interpretação uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reação: Parada do interpretador
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75260 [Canal %1:] RCTR: Bloco: %2, parâmetro de ferramenta incorreto durante processamento dos blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Definições: Na edição do bloco foram detectados parâmetros de ferramenta incorretos

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os parâmetros de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75265 [Canal %1:] RCTR: Bloco: %2, posição não pode ser alcançada durante processamento dos blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Na edição do bloco uma posição de impossível aproximação foi detectada:
Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Corrigir programa de peças
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75270 [Canal %1:] RCTR: Parâmetro de ferramenta incorreto na interpolação

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: Na interpolação, parâmetros de ferramenta incorretos foram detectados:
Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Correção: Corrigir os parâmetros de ferramenta.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75273 [Canal %1:] RCTR: Chave fim de curso de software violada com a transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: Durante o deslocamento com transformação ativa em modo de operação JOG é detectada uma violação da chave fim de curso de software de um eixo.
Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Correção: Deslocamento em JOG no sentido contrário.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75274 [Canal %1:] RCTR: Extrapolação de valocidade na proximidade do pólo, código de erro %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Código de erro
Definições: Durante o deslocamento com a transformação ativa, próximo ao pólo, principalmente em modo JOG, pode haver uma extrapolação de velocidade dos eixos de máquina envolvidos. Se ocorrer uma extrapolação de velocidade ou de aceleração em um eixo de origem da transformação (MCS), então será disparado o alarme.
Código de erro:
0 : Salto de posição
1: Extrapolação de velocidade
2: Extrapolação de aceleração
Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Correção: Reduzir a velocidade. Evitar o deslocamento em JOG na proximidade do pólo.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75275 [Canal %1:] RCTR: Bloco %2, posição não pode ser alcançada durante interpolação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: No bloco de interpolação uma posição de impossível aproximação foi detectada:

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75500 [Canal %1:] HSLC: Erro de configuração ID=%2

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A função CC_FASTON ou CC_FASTON_CONT não pode ser executada, pois a seguinte configuração de MD não está correta:
ID=2: A função de sistema do NCK "Saída de came controlada por temporizador" (veja a descrição do funcionamento "Cames de software, sinais de chave fim de curso (N3)") é configurada simultaneamente com a função HSLC através do dado de máquina MD 10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK > 0. Visto que na NCU existe apenas um relógio de Hardware, pode ser utilizada apenas uma das duas funções.
ID=4: A programação do CC_FASTON e do CC_FASTON_CONT requer a memória interna de blocos:
Para a ativação do ciclo de compilação CCHSLC devem ser elevadas as entradas especificadas nos seguintes dados de máquina:
MD 28090 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS em 1 elemento
MD 28100 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM em 2 [kB]

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Alterar as configurações de MD mencionadas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75501 [Canal %1:] HSLC: CC_FASTON_CONT com velocidade muito alta

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A saída de sinal de ativação relativa ao percurso, que foi ativada através de um comando de programa de peça
CC_FASTON_CONT(PATH_DISTANCE_ON, PATH_DISTANCE_OFF),
não pode mais emitir corretamente todos os sinais de ativação na atual velocidade.
Causa:
No máximo podem ser emitido um flanco de ativação por ciclo IPO (veja o $MN_IPO_CYCLE_TIME). A velocidade de percurso é muito alta no momento, de modo que em um trecho do percurso PATH_DISTANCE_ON ou PATH_DISTANCE_OFF deve ser emitido mais do que uma mudança de flancos.
Exemplo:
IPO-Takt = 2ms (ciclo de controle de posição = 1ms)
PATH_DISTANCE_ON = 0.667
PATH_DISTANCE_OFF = 0.667
velocidade de percurso máxima sem perdas de flancos de ativação: 20000 mm/min
Se aparecer o alarme 75501, a função salta a emissão de dois flancos de ativação consecutivos. A posição dos demais flancos de ativação não é prejudicada com isso.
Atenção: Se durante a omissão de um sinal permanecer um nível High ou Low do sinal de ativação anterior, será apenas uma mera coincidência.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Prolongar os cursos de ativação programados no comando CC_FASTON_CONT
- Programar a velocidade de percurso ou reduzí-la pela chave Override
- Ajustar um ciclo IPO mais curto (somente fabricante de máquinas)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

75600 [Canal %1:] RESU: configuração incorreta de dado de máquina. Erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Nos dados de máquina da função de rememorização foi detectado o seguinte erro durante a inicialização:
Erro nº = 4 : O dado de máquina $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS ou $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM muß deve ser aumentado.
Erro nº = 5 : A memória Heap disponível é insuficiente para ciclos de compilação. Adaptar os dados de máquina $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM e $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.
Erro nº = 6 : Os dads de máquina $MN_ASUP_START_MASK e $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL não foram definidos corretamente.
Erro nº = 11 : Os dados de máquina $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n], $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB[n] e $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB[n] não foram corretamente configurados para o RESU.
Erro nº = 13 : Com o Bit 2 = 0 do MD $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK especificou-se que o programa de retrocesso cc_resu.mpf seja armazenado na memória de programas de peça DRAM. Porém, não foi solicitada nenhuma memória de programas de peça DRAM através do MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE. Solução: Ou definir o MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE para um valor diferente de zero ou definir o Bit 2 do MD $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK igual a um.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

75601 [Canal %1:] RESU: Bloco %2 com parâmetro inválido no CC_PREPRE()

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Definições: Os parâmetros válidos na programação do CC_STOPRE(<arg>) são apenas os valores <arg> = -1 0 ou 1

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75604 [Canal %1:] RESU: Trajetória de retorno impossível, erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Não é possível o retorno do movimento; O seguinte erro foi detectado:
Erro No. = 1 : O bloco reverso de retorno do movimento é como um bloco programado cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf. Não é permitido programar nas sub rotinas cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf
Erro No. = 2 : Impossível de criar cc_resu.mpf; Memória DRAM é insuficiente.
Erro No. = 4 : A continuação do bloco selecionado provavelmente é um bloco do cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf programado com o número do bloco. Não é permitido programar números de blocos nas subrotinas cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf , pois já possuem um significado interno.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Código de erro = 1 ou 4: Retire todos números de blocos de cc_resu_ini.spf e cc_resu_end.spf e suas subrotinas
Código de erro = 2: Determine um valor maior para o MD $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75605 [Canal %1:] RESU: erro interno, erro no. %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Com este alarme, o status de erro RESU-interno é mostrado, o qual juntamente com o número de erro transferido fornece a informação da causa e localização do erro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se este alarme ocorrer, por favor, entre em contato com a SIEMENS, (HOT LINE)!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75606 [Canal %1:] RESU: contorno repassável foi diminuído

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A memória intermediária para procura de bloco está cheia. A capacidade de repasse teve de ser abreviada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Este alarme não produz efeito na usinagem. Se este alarme ocorrer com freqüência, a razão pode ser eliminada: Ajuste MD $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM e $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75607 [Canal %1:] RESU: resincronismo impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O ciclo compilado ativado pela procura de bloco foi concluído com um erro. Uma possível causa para este erro pode ser que o controle não esteja rodando no modo correto, p.ex.: JOG-AUTO ao invés de AUTO.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Comutar o modo de operação para AUTO e ativar o suporte ao repasse novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75608 [Canal %1:] RESU: limite de memória de NC atingida, RAM tipo %2

Definições: Um limite de memória foi alcançado na escrita do arquivo cc_resu.mpf .A possível área para trajetória de retorno é curta.
RAM type = 1: Arquivo cc_resu.mpf é criado na área armazenamento de memória (SRAM). Consequentemente a memória de armazenamento é preenchida. Se a área de armazenamento de memória é usada e o alarme 75608 com RAM tipo 1 é apresentado , o alarme de sistema 6500 será apresentado simultaneamente .
RAM tipo = 2: O limite de memória foi atingido na criação do arquivo cc_resu.mpf na memória dinâmica (DRAM memória de programa).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: RAM tipo = 1: Incremente tamanho do buffer de memória ($MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou o espaço disponível no buffer de memória, por exemplo descarregando programas não utilizados.
Alternativamente o "ring buffer" pode ser decrementado via MD $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

75609 [Canal %1:] RESU: POS eixo não permitido, eixo tipo %2, bloco no. %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo tipo
%3 = Número de bloco

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: Um eixo geométrico é deslocado como eixo de posicionamento com o CC_PREPRE ativo. Esta programação não é permitida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: De modo a movimentar um eixo geométrico como eixo de posicionamento, RESU precisa ser desligado temporariamente (com CC_PREPRE(0)) ou completamente. De modo a fazer um eixo interno mudar de eixo geométrico para eixo de posicionamento após movimentar, um bloco sem mov. precisa ser programado, se requerido: por exemplo X=IC(0).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75610 [Canal %1:] RESU: início de ciclo CN impossível atualmente

Definições: Enquanto RESU está ativo , o NC START não deve ser executado em certas situações .Se mesmo assim o NC START é confirmado , sua execução poderá ser bloqueada e o alarme 75610 será mostrado . Isso se aplica nas seguintes condições:
- No requerimento no trajeto de retorno : NC START é bloqueado quando a trajetória de retorno do programa cc_resu.mpf foi criado e selecionado .
- Após ter o pedido de continuação sob condição de NC STOP : Visto que uma procura de blocos interna ou a Asup cc_resu_bs_asup.spf está sendo executada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Espere completar o procedimento interno atual. Após isso apague o alarme com INÍCIO DE CICLO CN e continue

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

75651 [Canal %1:] PROT: Configuração incorreta nº %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do erro

Definições: Configuração inválida da proteção de colisão do eixo PROT
Significado dos números dos erros mostrados:
1:Os eixos de um par, não são do mesmo tipo de eixo (eixo linear / rotativo)
2:Um par de eixo selecionado, inclui um eixo não ativado em nenhum canal
8:Na atribuição $MN_CC_PROTECT_PAIRS[n] somente um eixo foi configurado
16:MD $MN_CC_PROTECT_SAFE_DIR[n] ou $MN_CC_PROTECT_OFFSET[n] foram modificados na monitoração de colisão ativa
32:A diferença atual de pos. entre os eixos a serem monitorados, é menor do que a janela de monitoração $MN_CC_PROTECT_WINDOW[n]

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Ainda falta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

75653 [Canal %1:] PROT: Proteção contra colisão parou o eixo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Definições: A função da proteção de eixo contra colisão PROT detectou um risco de colisão e parou os eixos críticos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Afastar eixos em JOG. Se necessário, alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2.2 HMI-Alarmes

100001 **Função %1 ainda não implementada!**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100002 **Variante de teste MS-DOS !**
Definições: --
Correção: --

100003 **Apenas versão de teste !**
Definições: --
Correção: --

100004 **Função %1 ainda não completamente implementada!**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100006 **Bloco armazenado**
Definições: --
Correção: --

100007 **Programa armazenado**
Definições: --
Correção: --

100008 **Salvamento impossível**
Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

100009 **Erro em tk_getHandle**
Definições: --
Correção: --

100010 **Erro na comunicação de tarefa**
Definições: --
Correção: --

100011 **Versão NCK incorreta**
Definições: --
Correção: --

100012 **Erro de configuração: %1, %2**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

100013 **O programa selecionado já foi aberto por uma outra aplicação**
Definições: --
Correção: --

100014 **Nenhuma área de operação configurada para este nível de acesso**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100015 Erro no '%1' :%narqu. protoc.: %2

Parâmetros: %1 = --
%2 = --

Definições: --

Correção: --

100099 Valor adicional

Definições: --

Correção: --

100100 Comprim. record %1 atingido

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

100101 nenhuma memória dinâmica disponível

Definições: --

Correção: --

100102 Limite de mem. interm. para seleção atingido

Definições: --

Correção: --

100103 Área bloqueada para entradas

Definições: --

Correção: --

100104 Memória intermediária está vazia

Definições: --

Correção: --

100105 Cadeia de busca '%1' não encontrada

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

100106 Erro ao salvar

Definições: Essa mensagem será visualizada na edição de um arquivo (programa de peça), se uma operação de memória não pôde ser realizada corretamente

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se não houver espaço na NCK, não será possível salvar nada. Outros conteúdos (arquivos, programas) precisam ser deletados.
Se o erro ocorre quando o programa é iniciado logo após a troca, a troca não se torna efetiva. O programa deve ser interrompido imediatamente. A troca precisa ser repetida e o programa precisa ser reiniciado após um curto tempo (aprox. 1 segundo).
Se o erro ocorrer quando um programa é trocado durante a execução, só um "reset" no mesmo irá ajudar.

100107 Erro ao abrir %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

100108 Acesso de gravação não permitido neste estado

Definições: --

Correção: --

100109 Nenhum bloco marcado

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100110 **Neste estado não se permite o acesso para leitura**
Definições: --
Correção: --

100111 **Alterações atuais ainda não têm efeito**
Definições: --
Correção: --

100112 **Cadeia de busca '%1' encontrada**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100113 **Cadeia de busca '%1' substituída por '%2'**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

100114 **Favor esperar, programa sendo armazenado (%1)!**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100115 **Espere, gravando arquivo %1 !!!**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100116 **Por favor aguarde, o grupo selecionado está sendo copiado!**
Definições: --
Correção: --

100117 **Por favor aguarde, o grupo selecionado está sendo apagado!**
Definições: --
Correção: --

100118 **'Cancela bloco' ignorado para este arquivo!**
Definições: --
Correção: --

100119 **Por favor aguarde, dado copiado está sendo inserido!**
Definições: --
Correção: --

100120 **O valor é muito grande para o %ncampo %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100121 **O valor é muito pequeno para o %ncampo %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100122 **Não há autorização p/entrada**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100123 Caracter inválido%1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100124 Margem de números excedida%n%1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100125 Margem de n.ø não atingida%n%1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100126 Divisão por 0
Definições: --
Correção: --

100130 Preparação imagem suprimida
Definições: --
Correção: --

100131 Aninhamento de MACRO > 10! MACRO (%1) é ignorado.
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100132 Modo de calculadora ativo - ver Informação
Definições: --
Correção: --

100133 Comprimento máx. de entrada atingido
Definições: --
Correção: --

100134 Troca do sinal - posição de cursor alterada!
Definições: --
Correção: --

100135 Valor muito grande p. campo de exibição ->entrada ignorada
Definições: --
Correção: --

100136 Valor muito pequeno p. campo de exibição ->entrada ignorada
Definições: --
Correção: --

100137 Tolerância não implementada: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100140 Espere, por favor, arquivo sendo lido. (%1)
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100141 **Espere, por favor, arquivo sendo armazenado. (%1)**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100142 **Erro ao abrir o arquivo!**
Definições: --
Correção: --

100143 **Erro durante leitura do arquivo!**
Definições: --
Correção: --

100144 **Erro durante salvamento do arquivo!**
Definições: --
Correção: --

100145 **Arquivo armazenado sem erros!**
Definições: --
Correção: --

100146 **A marcação de bloco está ativa, não é possível realizar alterações!**
Definições: --
Correção: --

100150 **Diretório não pode ser lido**
Definições: --
Correção: --

100151 **Espere, copiando arquivo %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100152 **Erro na execução externa**
Definições: --
Correção: --

100153 **Dispositivo USB não mais disponível,%na execução via fonte externa não é mais possível.**
Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

100154 **Dispositivo USB não mais disponível,%na execução do Extcall não é mais possível**
Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

100155 **Dispositivo USB não mais disponível, a edição foi%nabortada. As últimas alterações serão perdidas.**
Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

100156 **Dispositivo USB não mais disponível, %na cópia foi abortada!**
Definições: --
Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: --

100157 Dispositivo USB não mais disponível!

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

100160 Teste do bloco, por favor aguarde!

Definições: --
Correção: --

100161 O número de linhas está sendo calculado, por favor aguarde!

Definições: --
Correção: --

100162 Cuidado, a linha marcada é protegida contra escrita!

Definições: --
Correção: --

100170 Arquivo binário: edição e paginação não é possível!

Definições: --
Correção: --

100200 Erro na leitura do dado NCK: %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100201 Erro na gravação do dado NCK: %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100202 Grupo de canal fora da margem (%1): %2

Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

100203 Tecla de comutação de canal não produz efeito

Definições: --
Correção: --

100204 Canal na NCU não existente ou não ativo

Definições: --
Correção: --

100300 '%1' não encontrado, continuar a procurar sem filtro!

Parâmetros: %1 = --
Definições: O termo procurado digitado em uma lista imagem (ex.: dados de máquina gerais) não foi encontrado
Correção: --

100301 Tabela não pode ser gerada por completo!

Definições: A lista imagem não pôde ser gerada devido a memória insuficiente
Correção: Erro de sistema, uma reinicialização pode ser necessária

100302 Nao há dados - ou nenhum direito de acesso !

Definições: A listagem não pode ser gerada porque os dados requeridos não estavam disponíveis no momento. Exemplo: dados de usuário local não definidos.
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100303 Folhear impossível

Definições: Não foi possível a paginação em uma lista de eixos, drives ou canais, por exemplo, se não houver mais eixos, drives ou canais configurados.

Correção: --

100304 '%1' não encontrado !

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

100350 MD exibição salvos

Definições: - Dados de máquina de exibição da tela são salvos via softkey "Salvar"
na área de operação startup, dados de máquina de imagem -
de exibição.
- Após acionar a softkey "LCD mais claro" ou "LCD mais escuro",
os dados de máquina de exibição da tela são salvos, na tela básica de startup (este ajuste permanecerá na próxima inicialização).
- A partir do SW 4.1: Se as opções de exibição foram alteradas nas telas de dados da máquina, as alterações serão salvas nos
dados de máquina de exibição que não são visíveis para o usuário.

Correção: --

100351 Transferir MD de exibição impossível

Definições: A NCK recusou salvar os dados de display.

Correção: --

100360 Dados acionam. lógico salvos

Definições: --

Correção: --

100361 Erro na salvação de dados do acionamento lógico

Definições: --

Correção: --

100362 Esperar, dados sendo salvos

Definições: --

Correção: --

100363 Senha alterada, confirme primeiro

Definições: --

Correção: --

100402 Temporariamente nenhum direito de acesso %1 !

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

100403 Nenhum direito de acesso %1 !

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

100405 Erro acesso a variável: endereço de variável errado %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100406 Erro acesso a variável: formato desconhecido %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100407 Erro acesso a variável. formato errado %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100410 Erro acesso a variável: variável não existe %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100411 Erro acesso a variável: valor < valor mínimo %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100412 Erro de acesso de var.: Valor > valor máximo %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100413 Erro acesso a variável: valor inadmissível %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100414 Erro no carregamento da operação da área de notebooks
Definições: --
Correção: --

100415 Erro ao salvar as operações da área de notebooks
Definições: --
Correção: --

100500 COMIC: erro de sintaxe em HMI()
Definições: --
Correção: --

100501 COMIC: função não disposnível HMI (.. %1 ..)
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100511 Esperar, programa de remoção de cavacos sendo calculado %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100512 Esperar, programa de remoção de cavacos sendo copiado %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100513 **DLL remoção cavacos não disponível**
Definições: --
Correção: --

100514 **DLL remoção cavacos iniciado**
Definições: --
Correção: --

100550 **Erro TA: erro de sintaxe %1 linha %2**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

100555 **Erro TA: No %1, não foi encontrado ponto de ativação**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100560 **Teste automático iniciado**
Definições: --
Correção: --

100565 **Teste automático terminado**
Definições: --
Correção: --

100570 **Erro TA: %1 não encontrado**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100600 **Erro ao tentar abrir o arquivo de texto %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100620 **Erro ao tentar abrir o arquivo de fonte %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100648 **O idioma selecionado foi instalado sem erros**
Definições: --
Correção: --

100649 **Arquivo MMC0_TXV.INI não encontrado**
Definições: --
Correção: --

100650 **NC/PLC não encontrados! NC/PLC sendo simulados!**
Definições: --
Correção: --

100651 **Erro no drive de rede!**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100652 **Erro no drive de rede! (conexão de rede correta?)**
Definições: --
Correção: --

100653 **Erro no drive de rede! (endereço DHCP/IP correto?)**
Definições: --
Correção: --

100850 **Nota : Limite de memória PCU 20 excedida**
Definições: --
Correção: --

100851 **Erro de centro: Nenhuma memória disponível qualquer**
Definições: --
Correção: --

100852 **Atenção: Estatística de memória ativa reduzindo performance**
Definições: --
Correção: --

100860 **Máx. 8 caracteres autorizados para o nome !**
Definições: --
Correção: --

100900 **Seleção com tecla Input**
Definições: --
Correção: --

100901 **Nenhum dado alterado**
Definições: --
Correção: --

100910 **Diagnose remota: Erro 00 -int4f_func(CREATE_SRV)-**
Definições: --
Correção: --

100911 **Diagnose remota: Erro 01 -int4f_func(ACCEPT)-**
Definições: --
Correção: --

100912 **Diagnose remota: Erro 02 -initTeleService()-**
Definições: --
Correção: --

100913 **Diagnose remota: Erro 03 -initTeleService()-**
Definições: --
Correção: --

100914 **Diagnose remota: Erro 04 -não há memória livre-**
Definições: --
Correção: --

100915 **Diagnose remota: Erro 05 -get_gosal_struk-**
Definições: --
Correção: --

100916 **Diagnose remota: Erro 06 -synchronizeRemote()-**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100917 **Teleservice: Error 07 -soquete(equipamento/função %2):# %1**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

100918 **Teleservice: Error 08 -soquete(equipamento %2)-timeout**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100921 **Diagnose remota: Esperando pela conexão com a porta:%1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100922 **Diagn. rem.: Não estabelecida uma conexão p/ PC remoto, timeou**
Definições: --
Correção: --

100923 **Diagnose remota: Conexão abortada pelo PC remoto**
Definições: --
Correção: --

100924 **Diagnose remota: Opção de software não foi ativada**
Definições: --
Correção: --

100925 **Diagn. remota: Conexão com o PC remoto esta sendo interrompida**
Definições: --
Correção: --

100930 **Não há ajustes relevantes sem Ping-Server**
Definições: --
Correção: --

100931 **Ajustes foram salvos**
Definições: --
Correção: --

100932 **!Erro (acesso à arquivo):Não pode ser salvo**
Definições: --
Correção: --

100933 **Timeout: Semáforo não liberado**
Definições: --
Correção: --

100934 **Diagnose remota: Erro 10 - SendFileToRemote()- %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100935 **Diagnose remota: Não resposta do PC remoto (timeout)**
Definições: --
Correção: --

100936 **Diagnose remota:!Porta p diag. remota c/ ajuste default(5800)!**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

100937 Diagnose remota: Conexão estabelecida em %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

100938 Apague no menu Start-up>>Log.drive>>Conexão

Definições: --
Correção: --

101000 Nenhuma ligação ao PLC !

Definições: A conexão com o CLP não pode ser feita durante a inicialização, ex.: Programa básico de CLP está errado
Correção: --

101001 Lista de estado PLC não pode ser lida !

Definições: Após feita a conexão, a lista de estado do sistema não pode ser lida.
Correção: Desligue e ligue o comando

101002 Senha não está válida!

Definições: Uma password inválida foi inserida.
Correção: Inserir a password correta.

101003 Senha para %1 foi definida!

Parâmetros: %1 = Nível de acesso sistema, fabricante, service ou usuário
Definições: A password de sistema, fabricante, service ou usuário foi inserida com sucesso.
Correção: --

101004 Senha para %1 foi alterada!

Parâmetros: %1 = Nível de acesso sistema, fabricante, service ou usuário
Definições: A senha para sistema, fabricante, serviço ou usuário foi alterada com sucesso.
Correção: --

101005 Senhas não coincidem !

Definições: Na alteração de password, a primeira password inserida não corresponde com a segunda.
Correção: Entre com as senhas válidas.

101006 Senha foi apagada!

Definições: A senha foi apagada através da softkey "Apagar senha"
Correção: Inserir a password.

101007 Senha não está definida!

Definições: Um direito de acesso superior é necessário para apagar a senha (pelo menos de usuário).
Correção: Inserir password com direito de acesso superior.

101008 Nível atual de acesso: %1

Parâmetros: %1 = Nível de acesso sistema, fabricante, service ou usuário
Definições: Na seleção da tela de alarme, o atual nível de acesso é informado: sistema, fabricante, service ou usuário, ou a posição da chave 3/2/1/0.
Correção: --

101013 Erro de entrada - veja Ajuda - tecla (i)

Definições: Estado do CLP: ocorreu um erro de sintaxe na inserção de valores no estado do PLC.
A sintaxe de entrada é explicada em uma tela de ajuda.
Correção: --

101014 Erro de leitura dos dados do PLC !

Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101015 **Erro de gravação dos dados do PLC !**

Definições: --

Correção: --

101016 **Erro: Endereço de operando superior a 65535 !!**

Definições: A faixa de endereço do operando foi excedida.

Correção: Utilizar um valor de faixa menor para o operando.

101017 **Nenhuma máscaras de entrada PLC encontradas !**

Definições: Não há máscaras de entrada *.plc no sistema.

Correção: --

101018 **Entrada apenas possível no estado PLC ativo !**

Definições: O modo atual de status do PLC não está ativado, p.ex.: quando a softkey 'Alteração' foi ativada.

Correção: Ativar o status do PLC.

101019 **Impossível inicializar o estado PLC interno do HMI!**

Definições: --

Correção: --

101020 **Impossível realizar backup do estado PLC interno do HMI!**

Definições: --

Correção: --

101100 **Nenhum direito de acesso !**

Definições: O nível de acesso inserido para visualização da presente tela é muito baixo.

Correção: Inserir uma senha superior.

101110 **Erro na anulação completa!**

Definições: --

Correção: --

101111 **Os eixos não foram configurados !**

Definições: Não é possível selecionar as telas de 'Serviço eixos' ou 'Dados de máquina de eixos' devido a instalação e start-up incompletos.

Correção: Completar a instalação e o start-up.

101112 **As unidades de acionamento não foram configuradas !**

Definições: Devido à colocação em funcionamento incompleta, a tela "Service do drive" não pode ser selecionada.

Correção: Completar a instalação e o start-up.

101113 **Nao foram configurados quaisquer canais !**

Definições: Não é possível selecionar a tela de 'Dados de máquina de canal' devido a instalação e start-up incompletos.

Correção: Completar a instalação e o start-up.

101114 **Nenhuma HSA configurada !**

Definições: Não é possível selecionar a tela de "Dados de máquina MSD" devido a instalação e start-up incompletos.

Correção: --

101115 **Nenhuma VSA configurada !**

Definições: Não é possível selecionar a tela de "Dados de máquina FDD" devido a instalação e start-up incompletos.

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101130 Valor de retorno de erro não definido: %1 %2

Parâmetros: %1 = --
%2 = --

Definições: Uma função que foi chamada na área de start-up não pode ser executada por razões desconhecidas. O service deve estar habilitado a ajudar a interpretar os dígitos mostrados.

Correção: Com os números emitidos, o serviço poderia ajudar.

101131 Nenhum bloqueio do regulador na partida PI

Definições: --

Correção: --

101132 Valor inadmissível para argumento de execução

Definições: --

Correção: --

101133 MDx120 CURRCTRL_GAIN não pôde ser calculado

Definições: --

Correção: --

101134 MDx407 SPEEDCTRL_GAIN_1 não pôde ser calculado

Definições: --

Correção: --

101135 MDx409 SPEEDCTRL_INTEGRATOR_TIME_1 não pôde ser calculado

Definições: --

Correção: --

101136 MDx150 FIELDCTRL_GAIN não pôde ser calculado

Definições: --

Correção: --

101137 MDx141 MAGNETIZING_REACTANCE = 0

Definições: --

Correção: --

101138 MDx139/MDx140 MD_STATOR-/ROTOR_LEAKAGE_REACTANCE = 0

Definições: --

Correção: --

101139 MDx134 MOTOR_NOMINAL_FREQUENCY = 0

Definições: --

Correção: --

101140 MDx138 ROTOR_COLD_RESISTANCE = 0

Definições: --

Correção: --

101141 MDx117 MOTOR_INERTIA = 0

Definições: --

Correção: --

101142 MDx146 < MDx142 MOTOR_MAX_ALLOWED_SPEED < FIELD_WEAKENING_SPEED

Definições: --

Correção: --

101143 MDx142 FIELD_WEAKENING_SPEED = 0

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101144 MDx118 MOTOR_STANDSTILL_CURRENT = 0

Definições: --

Correção: --

101145 MD1104/1118 MOTOR_MAX_CURRENT/MOTOR_STANDSTILL_CURRENT > 900.0

Definições: --

Correção: --

101146 Arquivo(s) boot salvo(s)

Definições: Salvamento dos arquivos de inicialização na área de start-up, tela de dados de máquina de drive, foi concluído com sucesso.

Correção: --

101147 Arquivo(s) boot apagado(s)

Definições: Apagamento dos arquivos de inicialização na área de start-up, tela de dados de máquina de drive, foi concluído com sucesso.

Correção: --

101148 MD regulador calculados

Definições: Os cálculos dos dados do comando, na área de start-up, tela de dados de máquina de drive, foram concluídos com sucesso.

Correção: --

101149 MD exibição importados

Definições: --

Correção: --

101150 MD ativado

Definições: A ativação do dado de máquina, na área de start-up, tela de dados de máquina, foi concluída com sucesso.

Correção: --

101151 StartUp bem sucedido

Definições: Na área de start-up da tela NC Start-up, uma das três funções
- reset NCK normal
- reset com valores standard
- início de atualização de software

foi iniciada com sucesso.

Correção: --

101152 Erro na comunicação com NCK

Definições: --

Correção: --

101153 Comunicação HMI NCK errônea %1 %2

Parâmetros: %1 = Classe de erro
%2 = Código de erro

Definições: Na área de start-up a softkey "Cálculo dos dados do controlador", por exemplo, foi pressionada.
A NCK ou o drive retornou uma mensagem de erro não especificada para esta chamada de função.
O diagnóstico do erro pode ser executado por um técnico de instalação e start-up, com base nestes dois parâmetros hexadecimais (classe de erro, código de erro).

Correção: --

101154 Serviço PI foi rejeitado

Definições: O atual status da NCK/drive não permite a seleção desta função.

Correção: veja o manual Guia de Instalação.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101155 Caminho %1 não existe

Parâmetros: %1 = Trajetória

Definições: Durante uma função de arquivo, p. ex. salvando arquivos de inicialização, uma tentativa ocorreu para acessar um caminho inexistente.

Correção: DESLIGAR - LIGAR o comando ou consultar o manual Guia de Instalação.

101156 Função inadmissível

Definições: A função selecionada é ilegal.

Correção: Veja o manual Guia de Instalação.

101157 Arquivo %1 não existe

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo

Definições: Na área de start-up, a softkey 'Apagar arquivo de inicialização' foi ativada, por exemplo, entretanto não há arquivos de inicialização disponíveis no momento.

Correção: --

101158 Função não liberada no atual modo de operação

Definições: O atual estado do drive não permite esta função.

Correção: --

101159 bloco remoto em estado errado

Definições: O atual estado do drive não permite esta função.

Correção: --

101160 Data e hora do PLC ajustadas

Definições: A data ou a hora foi alterada no status do PLC .

Correção: --

101161 Unidade de acion. não se encontra em funcionamento cíclico!

Definições: A instalação e o start-up não foram concluídos, deste modo, a função de cálculo de dados do motor não pode ser selecionada.

Correção: --

101162 MDx134/MDx400 MOTOR_NOMINAL_FREQUENCY/MOTOR_RATED_SPEED inadm.

Definições: --

Correção: --

101163 MDx130 MOTOR_NOMINAL_POWER <= 0

Definições: --

Correção: --

101164 MDx132 MOTOR_NOMINAL_VOLTAGE <= 0

Definições: --

Correção: --

101165 MDx103 MOTOR_NOMINAL_CURRENT <= 0

Definições: --

Correção: --

101166 MDx129 POWER_FACTOR_COS_PHI inadmissível

Definições: --

Correção: --

101167 MDx134/MDx400 MOTOR_NOMINAL_FREQUENCY/MOTOR_RATED_SPEED inadm.

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101168 Aviso MDx142 FIELD_WEAKENING_SPEED < MDx400 MOTOR_RATED_SPEED

Definições: --
Correção: --

101169 Impossível regular data e hora!

Definições: --
Correção: --

101200 Arquivos safety integrated foram copiados

Definições: A cópia de dados SI foi realizada com sucesso.
Correção: --

101201 Dados com safety integrated confirmados

Definições: A função de confirmação de dados SI foi concluída com sucesso.
Correção: --

101202 Dados SI são copiados do eixo %1 para o acionamento %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo
%2 = Número do acionamento
Definições: Esta mensagem foi emitida durante a função de cópia de dados SI.
Correção: --

101203 Dados SI não copiados por completo

Definições: Um erro ocorreu durante a função de cópia de dados SI; os dados SI não foram copiados ou copiados incompletos.
Correção: --

101204 Dados SI não confirmados

Definições: A função de confirmação de dados SI não foi executada, porque ocorreu um erro durante o processamento.
Correção: --

101205 Dados acion.alterados? -> Não esquecer-se de salvar bootfiles!

Definições: Ao sair das telas de dados de máquina do drive, o operador será lembrado para salvar os arquivos de inicialização, com isso evita-se uma perda dos dados de máquina de drive eventualmente alterados.
Correção: --

101206 Busca em execução, esperar ...

Definições: A operação de procura foi ativada na tela de dados de máquina.
Correção: --

101207 Posicionar em %1...

Parâmetros: %1 = --
Definições: Foi selecionada uma imagem de listas, p. ex. dados gerais de máquina.
A HMI tenta posicionar nesta imagem a última data selecionada.
Correção: --

101208 Dados SI são confirmados: eixo %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: A função de confirmação Segurança-Integrada foi iniciada na área de start-up.
A mensagem é emitida durante esta função informar o usuário sobre o processamento da mesma.
Correção: --

101209 Dados SI são confirmados: acionamento %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: A função de confirmação Segurança-Integrada foi iniciada na área de start-up.
A mensagem é emitida durante esta função informar o usuário sobre o processamento da mesma.
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101210 Preparando dados de máquina para serem exibidos...

Definições: Uma lista de imagem nos dados de máquina foi selecionada para os quais estão ativas opções de exibição.
Estes dados de máquina de imagem são verificados individualmente para verificar se são permitidos exibi-los.

Correção: --

101211 Endereço do NCK não alterado!

Definições: Uma tentativa foi feita em alterar o endereço de bus da NCK na área de start-up.
A modificação foi recusada pela NCK. O motivo não foi determinado.

Correção: --

101212 Endereço do NCK alterado

Definições: O endereço da NCK foi configurado com o valor inserido.

Correção: --

101213 Endereço de NCK inválido !

Definições: O valor inserido como novo endereço de bus da NCK é muito grande.

Correção: --

101214 A inicialização desta janela falhou!

Definições: Ocorreu uma tentativa de selecionar um endereço da NCK na área de start-up.
Um erro ocorreu durante a detecção dos nós do bus.
A tela não pode ser visualizada por inconsistência nos dados.

Correção: --

101300 Favor esperar - Idioma sendo comutada

Definições: Na área de startup foi ativada a softkey Mudança de idioma.
O conteúdo da tela é reconstruído.

Correção: --

101301 Versão salva -> saída via %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

101310 Erro no %1: Linha %2: Erro na estrutura XML

Definições: --

Correção: Corrigir o erro na linha indicada.

101311 Erro no %1: Linha %2: Caminho não encontrado !

Definições: --

Correção: Corrigir o caminho na linha indicada.

101312 Erro no %1: Linha %2: Caminho incorreto !

Definições: --

Correção: Corrigir o caminho na linha indicada.

101400 Chave de licença criada!

Definições: --

Correção: --

101401 Chave de licença INSUFICIENTE!

Definições: --

Correção: --

101402 Erro na compilação das opções!

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101403 **Aguarde por favor - A tela Licença está sendo preparada! (%1)**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

101500 **Nenhum outro drive disponível, opcional não foi ativado!**
Definições: --
Correção: --

101600 **Código de erro desconhecido: %1**
Definições: --
Correção: --

101601 **Número de parâmetro não permitido.**
Definições: --
Correção: --

101602 **O valor do parâmetro não pode ser alterado.**
Definições: --
Correção: --

101603 **Limite superior/inferior excedido.**
Definições: --
Correção: --

101604 **Index com erro.**
Definições: --
Correção: --

101605 **Sem array.**
Definições: --
Correção: --

101606 **Tipo de dado incorreto.**
Definições: --
Correção: --

101607 **Valor não permitido.**
Definições: --
Correção: --

101608 **A descrição não pode ser alterada.**
Definições: --
Correção: --

101609 **Não há dado descritivo disponível.**
Definições: --
Correção: --

101610 **Nenhuma prioridade operacional.**
Definições: --
Correção: --

101611 **Não há campo de texto disponível.**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101612 **A solicitação não pôde ser executada devido ao atual estado operacional.**

Definições: --
Correção: --

101613 **Valor não permitido.**

Definições: --
Correção: --

101614 **Resposta muito longa.**

Definições: --
Correção: --

101615 **Endereço de parâmetro não permitido.**

Definições: --
Correção: --

101616 **Formato incorreto.**

Definições: --
Correção: --

101617 **O número de valores não é consistente.**

Definições: --
Correção: --

101618 **O objeto de acionamento não existe.**

Definições: --
Correção: --

101619 **Parâmetro momentaneamente desativado.**

Definições: --
Correção: --

101620 **O buffer do dispositivo é muito pequeno para responder à tarefa.**

Definições: --
Correção: 4

101621 **livre**

Definições: --
Correção: --

101622 **Valor não permitido.**

Definições: --
Correção: --

101623 **O parâmetro está indexado.**

Definições: --
Correção: --

101624 **Solicitação não suportada.**

Definições: --
Correção: --

101625 **Sem direito de escrita c/ bloqueio do controlador.**

Definições: --
Correção: --

101626 **Unidade desconhecida.**

Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101627 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Encoder (p10=4).**
Definições: --
Correção: --

101628 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Motor (p10=3).**
Definições: --
Correção: --

101629 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Placa de potência (p10=2).**
Definições: --
Correção: --

101630 **Acesso de escrita somente em estado de start-up rápido (p10=1).**
Definições: --
Correção: --

101631 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Pronto (p10=0).**
Definições: --
Correção: --

101632 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Reset do parâmetro (p10=30).**
Definições: --
Correção: --

101633 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Safety (p10=95).**
Definições: --
Correção: --

101634 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Aplicação técnica/unidades (p10=5).**
Definições: --
Correção: --

101635 **Acesso de escrita somente em estado de start-up (p10 diferente de 0).**
Definições: --
Correção: --

101636 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Download (p10=29).**
Definições: --
Correção: --

101637 **O parâmetro não pode ser escrito no download.**
Definições: --
Correção: --

101638 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Configuração do acionamento (dispositivo: p9=3).**
Definições: --
Correção: --

101639 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Tipo de acionamento (dispositivo: p9=2).**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101640 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Configuração da base de blocos de dados (dispositivo: p9=4).**

Definições: --
Correção: --

101641 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Configuração dos dispositivos (dispositivo: p9=1).**

Definições: --
Correção: --

101642 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Download de dispositivos (dispositivo: p9=29).**

Definições: --
Correção: --

101643 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Reset de parâmetros dos dispositivos (dispositivo: p9=30).**

Definições: --
Correção: --

101644 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Dispositivo pronto para operar (dispositivo: p9=0).**

Definições: --
Correção: --

101645 **Acesso de escrita somente em estado de start-up Dispositivo (dispositivo: p9 diferente de 0).**

Definições: --
Correção: --

101646 **não há liberação de parâmetros**

Definições: --
Correção: --

101647 **O parâmetro não pode ser escrito no download.**

Definições: --
Correção: --

101648 **Transferência da prioridade de comando está bloqueada pelo BI p806.**

Definições: --
Correção: --

101649 **A interconexão BICO desejada impossível, pois a saída BICO não fornece o valor float**

Definições: --
Correção: --

101650 **A interconexão BICO livre está bloqueada pelos p300, p400 ou p922.**

Definições: --
Correção: --

101651 **Nenhum método de acesso definido.**

Definições: --
Correção: --

101652 **abaixo do limite atualmente válido**

Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

101653 **acima do limite atualmente válido**
Definições: --
Correção: --

101654 **O parâmetro não pode ser acessado a partir do BOP.**
Definições: --
Correção: --

101655 **O parâmetro não pode ser lido a partir do BOP.**
Definições: --
Correção: --

101656 **Acesso de escrita não permitido.**
Definições: --
Correção: --

102000 **Erro %1 %2**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

102001 **Nenhuns dados escolhidos**
Definições: --
Correção: --

102002 **Erro de gravação em disco**
Definições: --
Correção: --

102003 **Nenhum dado para arquivamento encontrado**
Definições: --
Correção: --

102004 **Nenhum nome entrado**
Definições: --
Correção: --

102005 **Os dados não podem ser criados aqui**
Definições: --
Correção: --

102006 **Erro na copiagem %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

102007 **Erro ao apagar %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

102008 **Nome de arquivo inválido**
Definições: --
Correção: --

102009 **Parada V24 aceitada - Esperar !**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

102010 V24-Erro de transmissão -> protocolo de erros

Definições: --

Correção: --

102011 O arquivo não pode ser salvo neste curso

Definições: --

Correção: --

102012 V24-Transmissão parada

Definições: --

Correção: --

102013 Erro: V24 em execução

Definições: --

Correção: --

102014 V24.DLL não pode ser carregado

Definições: --

Correção: --

102015 V24 pronto %1 %2

Parâmetros: %1 = --
%2 = --

Definições: --

Correção: --

102016 Mudança da área de comando está bloqueada

Definições: --

Correção: --

102017 Por favor, selecione drive/caminho do arquivo

Definições: --

Correção: --

103000 No NCK não existe qualquer bloco de correção

Definições: O que se segue é válido até SW 3.x:
A janela de correção de bloco não pode ser aberta. No modo de operação Máquina não é possível nenhuma correção de programa.
O que se segue é válido até SW 4.1:
A janela de correção de bloco pode ser aberta no estado "Parada do programa".
É aberto para edição o programa que está sendo processado.
A parte do programa que ainda não passou pelo processamento de programa do NCK, pode ser alterado de forma permanente.

Correção: --

103001 Seleção apenas após liberação ou no estado de RESET possível

Definições: Para executar a função desejada, o canal atual deve estar no estado de reset, p.ex.: seleção de programa.

Correção: Executar um reset.

103002 Nao se pode copiar para a área de transferência.

Definições: A NCK não pode copiar dados para o clipboard, porque, p.ex., não há espaço de memória disponível ou porque o número máximo de programas que podem ser administrados foi excedido.

Correção: Apagar os programas que não são mais necessários.

103003 Apagar a memória intermediária MDA impossível

Definições: A NCK não pode apagar a memória MDA porque ela está sendo utilizada no momento.

Correção: Aguardar até que o programa em MDA tenha sido processado ou executar um reset no NC.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

103004 Impossível executar busca de bloco

Definições: A função de procura não pode ser ativada porque o canal está ativo.

Correção: Aguardar até que o programa tenha sido processado ou executar um reset no CN.

103005 Busca de bloco para trás possível apenas sem cálculo

Definições: --

Correção: --

103006 Busca de bloco sem cálculo apenas possível no nível HP

Definições: Não é possível processar uma chamada de uma subrotina com procura de bloco sem cálculo.

Correção: Se subrotinas estão para ser processadas, uma execução de pesquisa com cálculo deve ser realizada

103007 Finalização de sobregravar impossível neste estado de canal

Definições: Não é possível terminar a sobrememorização, porque o canal ainda está ativo.

Correção: Aguardar até que o processo de sobrememorização tenha sido concluído ou executar um reset no NC.

103008 Busca de bloco no canal %1 iniciada - Esperar !

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: A procura de bloco iniciada ainda não foi concluída.

Correção: O texto é apagado automaticamente após o fim da pesquisa de bloco.
Aguardar até que a procura de bloco tenha sido concluída ou executar um reset no CN.

103009 Conflito entre tipo e destino da busca !

Definições: O alvo de procura inserido não se relaciona com o tipo de procura desejado:
Caractere inicial de número de bloco 'N' ou ':' ausente
Somente números de 0 a 9 são permitidos.

Correção: Corrigir a entrada de acordo com o tipo.
A partir do SW 3.x: A entrada incorreta é apagada, o cursor posiciona-se no próximo campo.
A partir do SW 4.1: A entrada incorreta é mantida, o cursor permanece posicionado no campo.

103010 Nome de arquivo inválido

Definições: O nome do arquivo inserido
Deve conter no máximo 32 caracteres (letras, números, sublinhados, incluindo identificadores de bloco e de programa: _N_ e _MPF), que corresponde a 25 caracteres que podem ser utilizados.
Não deve conter separadores (p.ex.: /).
Deve conter letras na primeira e na segunda posição.

Correção: --

103011 Nenhum programa selecionado - busca de bloco terminada

Definições: Uma procura de bloco não é possível porque não qualquer programa selecionado.

Correção: Selecione um programa.

103012 Função de segurança não ativa

Definições: --

Correção: --

103013 Confirmação não pode ser dada

Definições: --

Correção: --

103014 Primeiro atribuir referência ao eixo

Definições: Aproximação do ponto de referência não foi ainda executada ou concluída.

Correção: Executar o referenciamento.

103015 Atenção! Sist.de medidas sendo comutado de POLEG para MÉTRICO

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

103016 Atenção! Sist.de medidas sendo comutado de MÉTRICO para POLEG

Definições: --

Correção: --

103017 Arranhar impossível, devido à rotação em %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

103018 Giro: Ajustagem finalizada

Definições: --

Correção: --

103019 Giro: Ajustagem impossível

Definições: --

Correção: --

104000 Ferramenta atual não foi encontrada

Definições: Se o cursor estiver posicionado em uma linha vazia na janela 'lista do magazine', significa que nenhuma ferramenta foi encontrada com a ativação da softkey 'Dados da ferramenta'.

Correção: Posicionar o cursor na ferramenta.

104001 Não existem outras ferramentas

Definições: Após pressionar a softkey "T No. +" ou "T No. -" o número de ferramenta superior ou inferior mais próximo é pesquisado.
Se não existe outras ferramentas disponíveis, esta mensagem será visualizada.

Correção: --

104002 Não existem outros cortes

Definições: Depois de ativar a softkey "NºD +" ou "NºD -" é feita a busca pelo próximo corte mais alto ou pelo próximo corte mais baixo.
Se não houver mais nenhum outro
corte, esta mensagem será enviada.

Correção: --

104003 Não há ferramentas

Definições: Nenhuma ferramenta foi configurada.

Correção: Configurar as ferramentas.

104004 Não existe ferramenta ativa

Definições: Ao ativar as softkeys 'Atual T+D-Nr.' na tela 'Vista geral das ferramentas' nenhuma ferramenta foi encontrada. Isto ocorre porque não há um programa ativo ou não há qualquer ferramenta selecionada no programa.

Correção: Selecionar uma ferramenta.

104005 Não existe corte ativo

Definições: Embora a atual ferramenta esteja disponível, não nenhum gume atual.

Correção: Selecionar o atual gume da ferramenta.

104006 Nenhuma área TO no canal atual

Definições: Não há área de TO configurada para o canal atual.

Correção: Via dados de máquina, atribua ao canal atual uma área TO ou troque de canal.

104007 Erro durante a colocação da ferramenta

Definições: A ferramenta não pode ser criada, p.ex., porque o número máximo de ferramentas já foi atingido.

Correção: Utilizar dados de máquina para aumentar o número máximo de ferramentas permitidas ou apagar as ferramentas que não são mais necessárias.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104008 **Erro ao criar o corte**
Definições: Um novo gume não pode ser criado porque o número máximo de gumes já foi atingido.
Correção: Apagar os gumes que não são mais necessários.

104009 **Erro na gravação do tipo de ferramenta**
Definições: --
Correção: --

104010 **Erro na gravação da posição de ferramenta**
Definições: --
Correção: --

104011 **Erro no apagamento da ferramenta**
Definições: A ferramenta não pode ser apagada, possivelmente está ativa.
Correção: --

104012 **Não existe fuso mestre**
Definições: Não foi configurado um fuso mestre.
Correção: Configurar um fuso mestre via dados de máquina.

104013 **Erro no apagamento da área**
Definições: --
Correção: --

104014 **Entrada incorreta**
Definições: O valor inserido não é permitido, p.ex., ele está fora dos limites de entrada.
Correção: Observar a faixa de valores permitido.

104015 **Número dos parâmetros por corte é zero**
Definições: O número de parâmetros por gume não foi configurado.
Correção: Configurar o número de parâmetros por gume via dados de máquina.

104016 **Não há qualquer fuso**
Definições: Não há qualquer fuso configurado.
Correção: Configurar o fuso via dados de máquina.

104017 **Não está ativo nenhum frame atual ajustável**
Definições: --
Correção: --

104018 **Ferramenta não existe**
Definições: A ferramenta especificada não existe.
Correção: --

104019 **Tipo de ferramenta não existe**
Definições: O tipo de ferramenta especificado não existe.
Correção: Especificar um tipo válido de ferramenta.

104020 **Não foi encontrado nenhum local vazio**
Definições: Não há local vago segundo os parâmetros de procura definidos.
Correção: Corrigir os parâmetros de procura.

104021 **Erro na procura por pos. vazia**
Definições: --
Correção: --

104022 **Erro na procura de local atual**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104023 Erro ao carregar a ferramenta
Definições: Ocorreu um erro durante o carregamento de uma ferramenta; a operação foi abortada.
Correção: Verificar o carregador.

104024 Erro ao descarregar a ferramenta
Definições: Ocorreu um erro durante o descarregamento de uma ferramenta; a operação foi abortada.
Correção: Verificar o descarregador.

104025 Nenhum magazine configurado
Definições: Não há magazine configurado.
Correção: Configurar o magazine via dados de máquina.

104026 Atenção: Carregar ferramenta em andamento !
Definições: Referente ao procedimento de carregamento.
Correção: Aguardar até que o procedimento de carregamento tenha sido concluído.

104027 Atenção: Descarregar ferramenta em andamento !
Definições: Referente ao procedimento de carregamento.
Correção: Aguardar até que o procedimento de descarregamento tenha sido concluído.

104028 Erro no acesso aos dados de ferramenta gerais
Definições: --
Correção: --

104029 Carragemanto para este local não é possível
Definições: A posição pode já estar sendo utilizada.
Correção: Selecionar uma outra posição.

104030 Não existem outros dados
Definições: Todos os dados disponíveis já foram mostrados.
Correção: --

104031 Não há qualquer ferramenta pré-selecionada
Definições: --
Correção: --

104032 Não há qualquer corte pré-selecionado
Definições: --
Correção: --

104033 Erro no apagamento do corte
Definições: --
Correção: --

104034 Nenhum deslocamento do zero selecionado
Definições: --
Correção: --

104035 Posição menos deslocamento grosso foi transferida
Definições: --
Correção: --

104100 PA: Erro ao abrir o menu
Definições: --
Correção: --

104101 PA: Erro ao abrir a janela
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104102 PA: Erro na leitura número de números T
Definições: --
Correção: --

104103 PA: Erro na leitura númer de parâmetros/corretor
Definições: --
Correção: --

104104 PA: Erro na leitura da ferramenta atual
Definições: --
Correção: --

104105 PA: Erro durante a leitura do atual D-número
Definições: --
Correção: --

104106 PA: Nenhuma capacidade na memória global
Definições: --
Correção: --

104107 PA: Erro na leitura agenda
Definições: --
Correção: --

104108 PA: Erro na leitura dos parâmetros de corretor
Definições: --
Correção: --

104109 PA: Erro durante a leitura do número de gumes.
Definições: --
Correção: --

104110 PA: Erro na leitura ferramenta
Definições: --
Correção: --

104111 PA: Erro na leitura número de ferramentas
Definições: --
Correção: --

104112 PA: Erro na leitura setor TO
Definições: --
Correção: --

104113 PA: Erro na leitura número de ferramenta
Definições: --
Correção: --

104114 PA: Erro na gravação agenda
Definições: --
Correção: --

104115 PA: Erro na leitura unidade de avanço JOG
Definições: --
Correção: --

104116 PA: Unidade de avanço JOG não G94 ou G95
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104117 PA: Erro na gravação unidade de avanço JOG
Definições: --
Correção: --

104118 PA: Erro na leitura avanço JOG
Definições: --
Correção: --

104119 PA: Valor de avanço fora da margem
Definições: --
Correção: --

104120 PA: Erro na gravação valor de avanço JOG
Definições: --
Correção: --

104121 PA: Erro na leitura do número de fusos
Definições: --
Correção: --

104122 PA: Erro na leitura de estado do fuso
Definições: --
Correção: --

104123 PA: Erro na leitura do nome do fuso
Definições: --
Correção: --

104124 PA: Erro na leitura tipo de ferramenta
Definições: --
Correção: --

104125 PA: Ferramenta seguinte não tem corretores
Definições: --
Correção: --

104126 PA: Erro na leitura da unidade global de base
Definições: --
Correção: --

104127 PA: Erro na leitura número de eixos geométricos
Definições: --
Correção: --

104128 PA: Erro na leitura número de eixos adicionais
Definições: --
Correção: --

104129 PA: Erro na leitura número de eixos de máquina
Definições: --
Correção: --

104130 PA: Erro na leitura do número de fusos
Definições: --
Correção: --

104131 PA: Erro na leitura número parâmetros R
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104132 **PA: Erro na leitura número user-frame**
Definições: --
Correção: --

104133 **PA: Erro na leitura funcionamento por impulsos/permanente**
Definições: --
Correção: --

104134 **PA: Erro na gravação funcionamento por impulsos/permanente**
Definições: --
Correção: --

104135 **PA: Erro na ativação do frame de usuário**
Definições: --
Correção: --

104136 **PA: Erro adquirir bloco dados ZO %1 índice coluna %2**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

104137 **PA: Erro gravar bloco dados ZO %1 índice coluna %2**
Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: --
Correção: --

104201 **Erro ao pôr/repor semáforos**
Definições: --
Correção: --

104202 **Identificador de ferramenta não definido**
Definições: --
Correção: --

104203 **Caractere em branco no identif.de ferramenta não é permitido**
Definições: --
Correção: --

104204 **Não foi criada nenhuma ferramenta nova**
Definições: --
Correção: --

104205 **Ferramenta já existe**
Definições: --
Correção: --

104206 **Não existe nenhum magazine**
Definições: --
Correção: --

104207 **O magazine não foi definido**
Definições: --
Correção: --

104208 **O tamanho de ferram.(L,R,O,U) só deve encontrar-se entre 1..7**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104209 Impossível criar ferramenta dummy
Definições: --
Correção: --

104210 Ferramenta não existe
Definições: --
Correção: --

104211 Número de ferramenta é 0
Definições: --
Correção: --

104212 Ferramanta já carregada
Definições: --
Correção: --

104213 Local já com ferramenta
Definições: --
Correção: --

104214 Erro ao posicionar o magazine
Definições: --
Correção: --

104215 Erro ao descarregar ferramentas
Definições: --
Correção: --

104216 Erro ao transpor ferramentas
Definições: --
Correção: --

104217 Erro ao carregar ferramentas
Definições: --
Correção: --

104218 Atenção: Descarregar ferramenta em andamento !
Definições: --
Correção: --

104219 Atenção: Carregar ferramenta em andamento !
Definições: --
Correção: --

104220 Atenção: transposição da ferramenta está sendo realizada!
Definições: --
Correção: --

104221 Erro durante a colocação da ferramenta
Definições: --
Correção: --

104222 Parâmetros ilegais
Definições: --
Correção: --

104223 Erro na leitura do módulo TD
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104224 **Tipo de ferramenta ilegal**
Definições: --
Correção: --

104225 **Nenhuma memória TO no canal**
Definições: --
Correção: --

104226 **Erro na leitura do livro de notas**
Definições: --
Correção: --

104227 **Erro na gravação do livro de notas**
Definições: --
Correção: --

104228 **Erro na procura de um local vazio**
Definições: --
Correção: --

104229 **Local vazio não encontrado**
Definições: --
Correção: --

104230 **Atenção: A ferramenta carregada não pode ser apagada !**
Definições: --
Correção: --

104231 **Erro na leitura do números dos cortes**
Definições: --
Correção: --

104232 **Erro na leitura do número dos cortes de usuário**
Definições: --
Correção: --

104233 **Ponto de carregamento não foi encontrado**
Definições: --
Correção: --

104234 **Possível apenas bloco de memória 0..14 para NB**
Definições: --
Correção: --

104235 **Só 1...15 linhas admitidas na tabela**
Definições: --
Correção: --

104236 **Pontos de carregamento: %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

104237 **Local atual (ponto de carregam.) do magazine real: %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104238 **Local vazio %1 foi encontrado**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

104239 **Erro de sintaxe: Só estas letras são permitidas: %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

104240 **Local %1 encontrado**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

104241 **Magazine %1 encontrado**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

104242 **Número de local ilegal**
Definições: --
Correção: --

104243 **Número de magazine ilegal**
Definições: --
Correção: --

104244 **Erro na leitura dos dados de cortes de usuário**
Definições: --
Correção: --

104245 **Erro na gravação dos dados de cortes de usuário**
Definições: --
Correção: --

104246 **Erro na leitura dos dados de ferramentas de usuário**
Definições: --
Correção: --

104247 **Erro na gravação dos dados de ferramentas de usuário**
Definições: --
Correção: --

104248 **Erro na leitura dos dados de monitoração**
Definições: --
Correção: --

104249 **Erro na gravação dos dados de monitoração**
Definições: --
Correção: --

104250 **Local não está livre ou não existe**
Definições: --
Correção: --

104251 **Existe somente um magazine !**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

104252 Admite-se só 0 ou 1 para monitoração vida útil/núm.de peças!

Definições: --
Correção: --

104253 Possível somente monitoração da vida útil ou do núm.de peças

Definições: --
Correção: --

104254 Número ilegal do magazine ou do local

Definições: --
Correção: --

104255 Função local atual inválida para área de transferência

Definições: --
Correção: --

105000 Erro %1 ! %2

Parâmetros: %1 = --
%2 = --
Definições: Erro interno do sistema.
Houve uma falha de acesso à memória - não pode acontecer na operação normal.
Correção: --

105001 Descrição de ciclo '%1' não existe

Parâmetros: %1 = --
Definições: A descrição de ciclo sc.com não foi encontrada nos arquivos de sistema da NCK.
Correção: --
--

105002 Arquivo %1 já existe

Parâmetros: %1 = --
Definições: O nome de arquivo inserido já existe neste diretório.
Correção: --

105003 Peça %1 já existe

Parâmetros: %1 = --
Definições: O nome da peça de trabalho inserida já existe neste diretório.
Correção: --

105004 Mem. int. de inserção está vazio! COPIAR depois COLAR

Definições: Um arquivo não pode ser inserido, porque nenhum arquivo foi copiado.
Correção: --

105005 Aqui podem ser insertadas apenas peças

Definições: O tipo de arquivo antes do arquivo copiado não é _wpd e não pode ser inserido no diretório de peças.
Correção: --

105006 Aqui podem ser insertados apenas arquivos

Definições: Um arquivo do tipo _wpd, isto é uma pasta de peça, foi copiado do diretório pasta de peça e ocorreu uma tentativa de inseri-lo no diretório de programa.
Correção: --

105007 Nenhum nome indicado

Definições: --
Correção: Aguardar até que o procedimento de carregamento tenha sido concluído.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

105008 Erro de memória na chamada de ciclos gravar

Definições: Os recursos da HMI estão esgotados.
Não há mais nenhuma memória dinâmica disponível.

Correção: --

105009 Nenhum direito de gravação relativamente aos dados

Definições: O arquivo está protegido contra escrita.

Correção: --

105010 Nenhuns dados selecionados

Definições: O cursor não está posicionado em um nome válido de arquivo.

Correção: --

105011 Resumo dos ciclos %1 não existe

Parâmetros: %1 = --

Definições: O arquivo de vista geral dos ciclos cov.com não foi encontrado nos arquivos de sistema da NCK.

Correção: --

105012 Programa não editável ou editável só parcialmente (NC-Reset)

Definições: O programa selecionado está atualmente sendo executado.

Correção: --

105013 Dados copiados podem ser inseridos com SK'Insert

Definições: Os dados copiados foram armazenados no clipboard e podem ser inseridos novamente pressionando a softkey 'colar'...

Correção: --

105014 Erro na copiagem ! %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: O arquivo não pode ser copiado.

Correção: --

105015 Erro ao renomear ! %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: O arquivo não pode ser renomeado.

Correção: --

105016 Erro ao apagar ! %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: Este arquivo não pode ser apagado.

Correção: --

105017 Seleção só é possível após liberação ou no estado RESET %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: O programa selecionado esta rodando ou não foi ainda liberado.

Correção: --

105018 Erro na criação de programa ! %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: O programa não pode ser criado; uma possível causa é a falta de memória disponível.

Correção: --

105019 Erro ao abrir a janela ! %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: A janela não pode ser aberta.
Erro de sistema que não deveria ocorrer durante a operação normal.

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

105020 Erro ao fechar a janela ! %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: A janela não pôde ser fechada.
Erro de sistema, que não pode ocorrer na operação normal.
Correção: --

105021 Erro na criação de peça ! %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: A peça de trabalho não pode ser criada.
Correção: --

105022 Erro na liberação ! %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: O programa não pode ser liberado.
Correção: --

105023 Arquivo %1 já existe !

Parâmetros: %1 = --
Definições: O arquivo não pode ser copiado neste diretório, porque um outro arquivo com o mesmo nome já está aqui armazenado.
Correção: --

105024 Verificar valores!! - Ao menos 1 valor fora dos lim.de entrada

Definições: Um valor inválido foi inserido nos parâmetros de ciclos.
Correção: --

105025 Espere, estruturando diritório!

Definições: O dado requerido para visualização está sendo preparado.
Correção: --

105026 Atenção! o programa simulado e o edidado são diferentes!

Definições: O programa que está em andamento não é idêntico ao que está selecionado no editor.
Correção: --

105027 Seleção está sendo feita

Definições: --
Correção: --

105028 Seleção impossível

Definições: --
Correção: --

105030 Esperar, renumeração sendo executada (%1)!

Parâmetros: %1 = --
Definições: Os bloco do programa do NC estão sendo renumerados.
Correção: --

105031 Renumeração foi cancelada !

Definições: A renumeração do programa de peça foi cancelada.
Uma possível causa é que não há memória de programa disponível.
Correção: --

105032 Renumeração terminada !

Definições: Renumeração do programa de peça foi concluída sem nenhum erro.
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

105033 Renumeração incompleta, comprimento de bloco máx. ultrapassado (%1)!

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

105041 Número de bloco grande demais!

Definições: Os ajustes de incremento e o tamanho do programa levaram a numeração de bloco exceder ao valor 999999.
Correção: --

105042 Número de bloco não é permitido !

Definições: O primeiro número de bloco é menor que zero ou maior que 999999.
Correção: --

105043 Incremento não permitido !

Definições: Um incremento negativo foi inserido.
Correção: --

105050 Favor esperar: executando saída do gráfico!

Definições: A tela de ajuda está sendo preparada para visualização.
Correção: --

105051 %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: Aqui, o comprimento dinâmico dos textos para configuração de ciclos está sendo preparado.
Correção: --

105052 Erro na descrição do ciclo do %1 !

Parâmetros: %1 = --
Definições: A descrição dos ciclos sc.com, uc.com contém uma linha que não pode ser interpretada.
<xxx> indica a linha.
Correção: --

105053 Nenhum ciclo na linha atual !

Definições: O cursor do editor está posicionado em uma linha que não contém um ciclo.
Decompilação não é possível
Correção: --

105054 Erro na chamada da descrição de ciclo !

Definições: Um dos arquivos de descrição dos ciclos sc.com ou cov.com contém um parâmetro que não pode ser interpretado.
A inicialização do ciclo foi cancelada.
Correção: --

105060 Esperar: Inicialização do suporte de ciclos

Definições: Os arquivos de descrição dos ciclos estão sendo interpretados e preparados para serem mostrados na tela.
Correção: --

105061 Erro ao abrir o arquivo %1 !

Parâmetros: %1 = --
Definições: O arquivo especificado não pode ser aberto.
Este é um erro interno de sistema que não deveria ocorrer durante a operação normal.
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

105062 **Erro no fechamento do arquivo %1 !**

Parâmetros: %1 = --

Definições: O arquivo indicado não pôde ser fechado.
Erro interno de sistema, o qual não ocorre na operação normal.

Correção: --

105063 **Erro de posicionamento no arquivo %1 !**

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo

Definições: Não foi possível posicionar no arquivo indicado.
Erro interno de sistema, o qual não ocorre na operação normal.

Correção: --

105064 **Erro na leitura do arquivo %1 !**

Parâmetros: %1 = --

Definições: O arquivo indicado não pôde ser lido.
Erro interno de sistema, o qual não ocorre na operação normal.

Correção: --

105070 **Favor esperar: inicialização da simulação foi iniciada !**

Definições: A tela gráfica de visualização de movimento está sendo inicializada.

Correção: --

105071 **Simulação não pode ser carregada!**

Definições: --

Correção: --

105072 **Erro ao ativar o arquivo!**

Definições: --

Correção: --

105075 **No canal %1 não estão definidos eixos geométricos%nsuficientes, programar traçado de contorno impossível!**

Parâmetros: %1 = --

Definições: Os nomes de eixos padrões estão sendo utilizados pelos eixos requeridos.

Correção: --

105076 **No canal %1 estão definidos apenas 2 eixos geo-%nmétricos -> área de trabalho setada em %2!**

Parâmetros: %1 = --
%2 = --

Definições: --

Correção: --

105080 **Arquivo já selecionado: %1**

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

105081 **O conteúdo foi salvo em %1**

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

105082 **A seleção do 2º arquivo não é possível! Dispositivo foi removido!**

Parâmetros: %1 = --

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

107000 Erro na leitura de um notebook
Definições: --
Correção: --

107001 Erro na leitura de dados MCU
Definições: --
Correção: --

107002 Erro na gravação de dados MCU
Definições: --
Correção: --

107003 MCU: Nao existe qualquer memória
Definições: --
Correção: --

107004 MCU: Arquivo não existe
Definições: --
Correção: --

107010 MCU: Favor esperar, dados sendo salvos!
Definições: --
Correção: --

107011 MCU: Salvamento de dados terminado sem erros!
Definições: --
Correção: --

107021 MCU %Z: Número de eixos defeituoso
Definições: --
Correção: --

107022 MCU.INI: Arquivo não existe / está defeituoso (%1)
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107023 MCU.INI: Dados de um eixo defeituosos
Definições: --
Correção: --

107024 MCU.INI: Nao foram indicados todos os eixos
Definições: --
Correção: --

107031 MCU: Comando desconhecido
Definições: --
Correção: --

107032 MCU: Erro no bloco de gerenciamento de server
Definições: --
Correção: --

107033 MCU: Nao existe qualquer bloco de gerenciamento de tabelas
Definições: --
Correção: --

107034 MCU: Erro no bloco de gerenciamento de tabelas
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

107035 **MCU: Dados de ferramenta não salvos**
Definições: --
Correção: --

107036 **MCU: Dados de ferramenta não armazenados em FEPROM**
Definições: --
Correção: --

107041 **MCU: Valor do deslocamento do ponto zero errado**
Definições: --
Correção: --

107042 **MCU: Valor da velocidade de avanço errado**
Definições: --
Correção: --

107043 **MCU: Valor do percurso de posicionamento / posição errada**
Definições: --
Correção: --

107050 **MCU: Programa em execução, seleção não é possível !**
Definições: --
Correção: --

107051 **MCU: Esperar, programa de posicionamento está sendo lida !**
Definições: --
Correção: --

107052 **MCU: Espere, programa de posicionamento sendo transmitido!**
Definições: --
Correção: --

107053 **MCU: Programa de posicionamento já existe !**
Definições: --
Correção: --

107054 **MCU: Programa de posicionamento não existe !**
Definições: --
Correção: --

107055 **MCU: Programa ativada não pode ser alterado !**
Definições: --
Correção: --

107058 **MCU:Transmissão do progr.de posicionam. terminada sem erros!**
Definições: --
Correção: --

107059 **MCU: Transmissão do programa de posicionamento cancelada !**
Definições: --
Correção: --

107061 **MCU: Número de programa já existe !**
Definições: --
Correção: --

107062 **MCU: Número de programa inadmissível (1 ... 199) !**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

107063 MCU: Número de bloco inadmissível %1 !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107064 MCU: Função G inadmissível !
Definições: --
Correção: --

107065 MCU: Nº da correção de ferram.(D.) não permitido (0 ... 20) !
Definições: --
Correção: --

107066 MCU: Num tempo de permanência só se admitem as funções M !
Definições: --
Correção: --

107067 MCU: Inserção de uma bloco impossível !
Definições: --
Correção: --

107068 MCU: Chamada de subrotina apenas admissível com número !
Definições: --
Correção: --

107069 MCU: É inadmissível unir uma sequência!
Definições: --
Correção: --

107080 MCU: Erro desconhecido em %1 !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107081 MCU: Comando em processamento (%1) !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107082 MCU: Número de comando desconhecido (%1) !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107083 MCU: Opcode de confirmação errado (%1) !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107084 MCU: Acionamento não digital (%1) !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107085 MCU: Número de servo desconhecido (%1) !
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

107086 **MCU: Esperar por uma confirmação de parada (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107087 **MCU: Estado de gerenciamento desconhecido (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107088 **MCU: Nao admissível neste modo de serviço PLC (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107090 **MCU: Erro de sintaxe (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107091 **MCU: Regras de coordenação violadas (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107092 **MCU: Nível de proteção da função é insuficiente (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107093 **MCU: Serviço PI desconhecido (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107094 **MCU: Contexto não é suportado (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107095 **MCU: Existe um erro grave (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107096 **MCU: Variável PDU errada (%1) !**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

107100 **MCU: Erro Desconhecido (%1)!**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

108000 **Nao há qualquer memória dinâmica**
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

108001 Nenhuma entrada no arquivo de diagnóstico

Definições: --

Correção: --

108002 Existem muitas entradas/erros

Definições: --

Correção: --

108003 Mudança de estado

Definições: --

Correção: --

108004 Erro na comunicação com HiGraph-Task

Definições: --

Correção: --

108005 Muitas exigências a HiGraph-Task

Definições: --

Correção: --

108006 Nenhuma entrada para diagnóstico HiGraph (p.ex. Z_FEHLER_ALT)

Definições: --

Correção: --

108007 Comutação para a seguinte transição impossível

Definições: --

Correção: --

108008 Comutação para a transição anterior impossível

Definições: --

Correção: --

108009 Comutação para a seguinte condição não é possível

Definições: --

Correção: --

108010 Comutação para a condição anterior não é possível

Definições: --

Correção: --

108011 Não foi encontrada nenhuma atribuição conveniente

Definições: --

Correção: --

108012 Lupa vazia

Definições: --

Correção: --

109000 Novo endereço NCK foi transmitido a NCK

Definições: --

Correção: --

109001 nenhuma comutação: bloqueio de comutação no PLC atual

Definições: HMI deverá operar offline a partir desta NCU.
A comutação da HMI está bloqueada no DB19 na interface HMI-PLC-Online.
(MMCx_SHIFT_LOCK = TRUE, x = 1,2)

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

109002 nenhuma comutação: PLC destino ocupado, tentar mais uma vez

Definições: HMI deverá operar online nesta NCU.
A HMI chamou o PLC de destino e espera pela confirmação.
A HMI recebe uma confirmação, já que a interface HMI-Parâmetro no DB19 está ocupada por outra HMI.

Correção: A condição é repetir em um momento posterior, já que a interface HMI-Parâmetro no DB19 está ocupada temporariamente.

109003 nenhuma comutação: bloqueio de comutação no PLC destino

Definições: HMI deverá operar online nesta NCU.
A comutação da HMI está bloqueada no DB19 na interface HMI-PLC-Online.
(MMCx_SHIFT_LOCK = TRUE, x = 1,2)

Correção: A comutação de HMI é desabilitada / habilitada no programa PLC do fabricante da máquina.
Referência para a documentação do fabricante da máquina.

109004 Nenhum comutador: PLC ocupado por HMIs de alta prioridade

Definições: A HMI tenta comutar para uma NCU que está ocupada por duas HMI's de nivel superior.

Correção: Comutar uma das duas HMI's de nível superior para outra NCU.

109005 Nenhum comutador: Nenhum HMI deslocável no destino PLC

Definições: HMI deverá operar online nesta NCU.
Nesta NCU existem duas HMI's online, onde processos que não podem ser interrompidos estão ativos (p. ex.: transferência de dados entre HMI e NCU).

Correção: Esperar até uma das duas HMI's estar suprimida, depois repetir a comutação.

109006 Nenhuma comutação: canal selecionado inválido

Definições: Nesta NCU a HMI não foi comutada para um canal inexistente.

Correção: Criar o canal ou corrigir a parametrização do NETNAMES.INI.

109007 Canal sendo comutado

Definições: A comutação de canais foi iniciada.
Eventualmente deve ser suprimida uma outra HMI.

Correção: --

109008 Ativação em andamento

Definições: A comutação do modo de operação passivo para modo de operação ativo foi iniciada.

Correção: --

109009 Comutação: estado interno com erro

Definições: --

Correção: --

109010 Supressão: estado interno com erro

Definições: --

Correção: --

109011 Comutação: impossível criar arquivo rastream.

Definições: --

Correção: --

109012 Comutação unidade de comunicação de operador, PLC interv.:002

Definições: --

Correção: --

109013 Ativação recusada

Definições: --

Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

110000 Nao há dados para exibição

Definições: --
Correção: --

110001 Var. ACC não pode ser lida:%1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

110002 Nenhuma memória disponível

Definições: --
Correção: --

110003 Arquivo COM não encontrado: %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

110004 Tela não encontrada: %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

112045 Necessários vários pontos de imersão

Definições: Para a usinagem do contorno do bolsão são requeridos vários pontos de inserção. A usinagem é dividida em várias usinagens individuais.
O programa pode ser iniciado.
Este alarme é somente um aviso.
Permanecerá um material residual.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Utilizando-se uma fresa menor a usinagem pode, eventualmente, ser executada com apenas um ponto de imersão.
Continuação do programa: Interno

112046 Impossível contornar o contorno principal

Definições: O contorno do bolsão não pode ser percorrido com a fresa indicada.
Será mantido material residual.
O programa pode ser iniciado.
Este alarme é apenas um aviso.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Utilizando-se uma fresa menor o contorno da bolsa pode, eventualmente, ser percorrido.
Continuação do programa: Interno

112052 Não há material residual disponível

Definições: Não foi gerado nenhum material residual.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar parâmetros no ciclo de material residual.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

112057 Hélice programada viola o contorno

Definições: O ponto de partida de uma imersão helicoidal foi selecionado de modo que o contorno é violado com a hélice programada.
O programa pode ser inicializado.
Este alarme é somente um aviso.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Selecionar outro ponto de partida, utilizar um raio de hélice menor.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Interno

112099 Erro de sistema do bolsão de contorno %1

Definições: No cálculo da bolsa de contorno ocorreu um erro. A bolsa de contorno não pode ser calculada.
O programa não pode ser inicializado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline Tel./Fax:

Continuação do programa: Interno

112100 Erro na renumeração.%nEstado inicial restabelecido

Definições: No editor de programa a softkey "Renumerar" foi acionada. Ocorreu um erro durante a numeração, que danificou o programa na memória de modo que o programa inicial deverá ser recarregado.
O programa não foi numerado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Obter espaço na memória, p. ex. apagando o programa antigo. Ativar novamente 'Renumeração'.

Continuação do programa: Interno

112200 Contorno é passo na cadeia de programa atual%nProcessamento não liberado.

Definições: O contorno é um elemento de um programa carregado e não pode ser apagado nem renomeado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Remover o contorno do programa carregado.

Continuação do programa: Interno

112201 Contorno é passo na cadeia de automático atual%nProcessamento não liberado.

Definições: O contorno é um elemento de um programa carregado sob 'Machine Auto' e não pode ser apagado nem renomeado.
Após o início do programa os contornos envolvidos não podem ser modificados sob 'Programa' durante o processamento do programa.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Parar o processamento do programa e carregar o programa sob 'Programa'. Remover o contorno do programa.

Continuação do programa: Interno

112210 Impossível comutar eixo de ferramenta.%nMemória NC insuficiente.

Definições: Se o eixo da ferramenta é mudado, o programa deverá ser gerado novamente. Para isso deve-se salvar primeiro o programa NC antigo.
Em seguida é gerado o novo programa. A memória CN neste ponto não é suficiente para salvar o programa novo.
A mudança do eixo de ferramenta não é executada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Disponibilizar memória no NC e esta deverá ser suficiente pelo menos para o programa a ser processado (p. ex. apagando-se programas desnecessários).

Continuação do programa: Interno

112211 A pré-seleção da ferramenta não pôde ser%nexecutada. Memória NC insuficiente.

Definições: Quando o eixo da ferramenta é processado, o programa deverá ser gerado novamente. Para isso deve-se salvar primeiro o programa NC antigo.
Em seguida ocorre a geração do novo programa NC. A memória NC neste ponto não é suficiente para salvar o programa novo.
A pré-seleção da ferramenta não pode ser processada.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Disponibilizar memória no NC e esta deverá ser suficiente pelo menos para o programa a ser processado (p. ex. apagando-se programas desnecessários).

Continuação do programa: Interno

112300 Conceito de gerenciamento de ferramenta 2 não%né possível, magazine não está carregado compl.

Definições: O magazine não está completamente carregado com ferramentas.
No magazine de gerenciamento de ferramenta tipo 2, o número de ferramentas especificados no dado de maquina 18082 deve ser criado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Instalação e start-up: Especificar a quantidade correta de ferramentas.

Continuação do programa: Interno

112301 Conceito de gerenc. de ferram. 2 impossível,%nmagazine não classifado como lista de ferram.

Definições: A classificação da lista do magazine não corresponde a lista de ferramenta.
No magazine do gerenciamento de ferramenta tipo 2, o sequência das ferramentas tem que ser definida de acordo com os seus respectivos números T.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Start-up: Nomeie as ferramentas de acordo com os seus respectivos números nos locais do magazine.

Continuação do programa: Interno

112320 Substituir ferramenta manual:%n%1

Definições: É solicitado ao operador descarregar a ferramenta manual especificada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Substituir ferramenta manual

Continuação do programa: Interno

112321 Levar ferramenta manual à pos. de trabalho:%n%1

Definições: É solicitado ao operador carregar a ferramenta manual especificada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Levar ferramenta manual à pos. de trabalho

Continuação do programa: Interno

112322 Trocar ferramenta manual:%n%1 -> %2

Definições: É solicitado ao operador trocar a ferramenta manual indicada pela nova ferramenta manual.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Trocar ferramenta manual

Continuação do programa: Interno

112323 Substituir cabeça giratória:%n%1

Definições: O operador é solicitado para retirar do fuso o cabeçote rotativo indicado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Substituir o cabeçote giratório.
Neste caso consulte as informações do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

112324 Levar cabeça giratória à pos. trabalho:%n%1

Definições: O operador é solicitado para carregar no fuso o cabeçote rotativo indicado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar o cabeçote giratório.
Neste caso consulte as informações do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Interno

112325 Trocar cabeça giratória:%n%1 -> %2

Definições: O operador é solicitado para trocar no fuso o cabeçote rotativo indicado por um novo cabeçote rotativo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Trocar o cabeçote giratório.
Neste caso consulte as informações do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Interno

112326 Regular cabeça giratória%n%1%2

Definições: O operador é solicitado para ajustar o cabeçote rotativo indicado conforme os dados indicados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajustar o cabeçote rotativo.
Neste caso consulte as informações do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Interno

112327 Ângulo fora da faixa permitida:%n%1%2

Definições: Com o cabeçote rotativo a usinagem programada não pode ser executada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se necessário, fixar a peça de trabalho de outra forma.

Continuação do programa: Interno

112328 Ângulo adaptado à retícula ângulo:%n%1%2

Definições: O cabeçote rotativo não pode ser ajustado com exatidão no ângulo indicado devido ao modelo de ângulo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A usinagem pode ser continuada com os valores indicados, mas não corresponde exatamente à programação.

Continuação do programa: Interno

112329 Regular cabeça/mesa giratória:%n%1%2

Definições: O operador é solicitado para ajustar o cabeçote rotativo/mesa rotativa indicado conforme os dados indicados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajustar o cabeçote rotativo/mesa rotativa.
Neste caso consulte as informações do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Interno

112330 Regular mesa giratória:%n%1%2

Definições: O operador é solicitado para ajustar a mesa rotativa indicada conforme os dados indicados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajustar a mesa giratória.
Neste caso consulte as informações do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

112340 Confirmação não é possível, pois os eixos %nnão estão referenciados

Definições: Em "Safety Integrated" uma confirmação do usuário só pode ser feita após o referenciamento da máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aproximar ponto de referência

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

112350 Não criados dados de giro!

Definições: Não existe nenhum bloco de dados de rotação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajustar os blocos de dados de rotação (veja /FBSP/, Descrição das funções do ShopMill)

Continuação do programa: Interno

112360 O passo não foi incorporado na seqüência do%nprograma, pois o programa está ativo.

Definições: O programa que você deseja modificar está sendo processado neste momento no modo de operação 'Machine Auto'. Você somente poderá modificar programas que não estão sendo processados no modo de operação 'Machine Auto'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Finalizar o processamento do programa no modo de operação 'Machine Auto'.

Continuação do programa: Interno

112400 Não existe no gerenciamento de ferramentas:%n%1 Programa: %2

Definições: A ferramenta indicada no programa não existe.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: A ferramenta deve ser criada antes do backup de dados.

Continuação do programa: Interno

112401 Não se conseguiu criar a ferramenta:%n%1

Definições: Durante a leitura dos dados das ferramentas uma ferramenta não pôde ser criada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar o gerenciamento de ferramentas.

Continuação do programa: Interno

112402 Desl. de zero: Erro ao gravar

Definições: Dados não puderam ser escritos no CN.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se o alarme for mostrado novamente, por favor, entre em contato com a SIEMENS (HOT LINE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

112420 Erro na comutação pol./métrico!%nControlar todos os dados!

Definições: A conversão dos dados durante a conversão polegada/métrico não foi finalizada totalmente.
Este alarme somente pode ocorrer devido a defeitos do hardware.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Correção: Deverão ser verificados os seguintes dados:
Indicação dos dados da máquina:
MD9655: $MM_CMM_CYC_PECKING_DIST
MD9656: $MM_CMM_CYC_DRILL_RELEASE_DIST
MD9658: $MM_CMM_CYC_MIN_COUNT_PO_TO_RAD
MD9664: $MM_CMM_MAX_INP_FEED_P_MIN
MD9665: $MM_CMM_MAX_INP_FEED_P_ROT

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

MD9666: $MM_CMM_MAX_INP_FEED_P_TOOTH
MD9670: $MM_CMM_START_RAD_CONTOUR_POCKET
MD9752: $MM_CMM_MEASURING_DISTANCE
MD9753: $MM_CMM_MEAS_DIST_MAN
MD9754: $MM_CMM_MEAS_DIST_TOOL_LENGTH
MD9755: $MM_CMM_MEAS_DIST_TOOL_RADIUS
MD9756: $MM_CMM_MEASURING_FEED
MD9757: $MM_CMM_FEED_WITH_COLL_CTRL
MD9758: $MM_CMM_POS_FEED_WITH_COLL_CTRL
MD9759: $MM_CMM_MAX_CIRC_SPEED_ROT_SP
MD9761: $MM_CMM_MIN_FEED_ROT_SP
MD9762: $MM_CMM_MEAS_TOL_ROT_SP
MD9765: $MM_CMM_T_PROBE_DIAM_LENGTH_MEAS
MD9766: $MM_CMM_T_PROBE_DIAM_RAD_MEAS
MD9767: $MM_CMM_T_PROBE_DIST_RAD_MEAS
MD10240: $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
MD20150 [12]: $MC_GCODE_RESET_VALUES
Dados de ferramentas para diferentes cortes D: Comprimento Z, raio R, comprimentos de desgaste Z e R.
Deslocamento do ponto zero: Deslocamento básico da posição em X, Y, Z , bem como o deslocamento do ponto zero A, C (caso exista).
Ajustes no modo de operação MANUAL: Plano de retração, distância de segurança.

Continuação do programa: Interno

112500 Erro no interpretador NC % módulo %1

Definições: O programa ShopMill não pode ser aberto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Indicação do alarme

Continuação do programa: Interno

112501 Erro na cadeia EASYSTEP:%npasso não interpretável na linha %1

Definições: O programa ShopMill não pode ser aberto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir linha incorreta

Continuação do programa: Interno

112502 Memória insuficiente%nCancelamento na linha %1.

Parâmetros: %1 = Número da linha

Definições: O programa não pode interpretar um bloco de programa com programação de um contorno. O contorno não está no diretório.
Programa não será carregado.
O programa não pode interpretar um bloco de programa com programação de um contorno. O contorno não está no diretório.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar o contorno no diretório.

Continuação do programa: Interno

112503 ShopMill: %1

Definições: Ocorreu um erro de sistema.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline Tel./Fax:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

112504 Arquivo não existe ou com erro%n%1

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo
Definições: O programa não pode interpretar um bloco de programa com programação de um contorno. O contorno não está no diretório.
Reação: NC START desabilitado neste canal. Visualização de alarme.
Correção: Carregar o contorno no diretório.
Continuação do programa: Interno

112505 Erro na interpretação do contorno:%n%1

Parâmetros: %1 = Nome do contorno
Definições: Contorno com erro.
Reação: NC START desabilitado neste canal. Visualização de alarme.
Correção: Verificar a seqüência de usinagem do contorno.
Continuação do programa: Interno

112506 Número máx. de elementos de contorno excedido:%n%1

Definições: O número máximo permitido de 50 elementos de contorno foi excedido durante a interpretação da seqüência de usinagem do contorno.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar a seqüência de usinagem do contorno e, se necessário, corrigi-la.
Continuação do programa: Interno

112541 Programa não interpretável

Definições: O programa não pode ser interpretado ao ser carregado no programa do ShopMill, pois falta o programa principal.
Reação: NC START desabilitado neste canal. Visualização de alarme.
Correção: --
Continuação do programa: Interno

112542 Variável GUD não existe ou é%nmuito pequena no campo dimensão:%1

Definições: Durante o acesso de leitura ou de gravação não foi encontrada a variável GUD.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Instalar as variáveis GUD corretas.
Continuação do programa: Interno

112543 Prog. foi criado com versão de software maior

Definições: O programa de peça foi criado com uma versão de software maior que a atual.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Apague o passo de usinagem e reprograme a usinagem se necessário
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

112544 Programa não pode ser aberto.%nEle já está dendo editado.

Definições: O programa já está aberto no HMI Advanced (Área de Programa ou Serviços)
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Feche o programa no HMI Advanced (Área de Programa ou Serviço).
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

112546 **Programa não pode ser aberto.%nNão há direito acesso p/ leitura do arquivo.**

Definições: O arquivo não possui direito de leitura para o atual nível de acesso.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Estabelecer o direito de leitura através da chave de segurança ou via senha.
Continuação do programa: Interno

112550 **A progr. sequencial não foi aberta**

Definições: A opção 'Programação sequencial' não está disponível.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O programa foi aberto como código G.
Continuação do programa: Interno

112560 **Dispositivo USB não está mais disponível,%na execução externa não é mais possível**

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

112561 **Dispositivo USB não mais disponível,%na execução do Extcall não é mais possível**

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

112562 **Disp. USB não está mais disp., a edição será%ncancelada. As últimas alteraç. serão perdidas.**

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

112563 **Disp. USB indisp., o process. de progr.%nfoi canc. As últimas alteraç. serão perdidas.**

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

112564 **Dispositivo USB não mais disponível, %na cópia foi abortada!**

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

112565 **Dispositivo USB não mais disponível!**

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: --

112600 **Fuso não é sincronizado**

Definições:
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Sincronizar fuso.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

112601 ShopTurn: %1

Definições: Ocorreu um erro de sistema.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Anote o texto e o código de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline Tel./Fax:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

112604 Ligação com o PLC foi interrompida

Definições: Resposta ao programa de usuário do PLC de que a ligação com o PCU está interrompida.
O PLC do ShopMill é finalizado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar o programa PLC do usuário.
Continuação do programa: Interno

112605 Subprograma assíncrono não foi%nexecutado

Definições: Os valores de entrada não poderiam ser processados corretamente pelo NC.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar o Reset do NC.
Continuação do programa: Interno

112611 Partida CN impossível:%nAnular escolha Single-Block

Definições: Foi ativado um programa durante a procura de blocos, enquanto o bloco a bloco estava ativo.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Cancelar o bloco a bloco.
Continuação do programa: Interno

112620 Idioma %1 não instalada

Definições: Idioma não instalada
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Instalar o idioma.
Continuação do programa: Interno

112650 Erro desconhecido de PLC

Definições: O PLC mencionou um erro que não é conhecido no painel de operação.
Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Correção: Ativar POWER ON, informar a Siemens.
Continuação do programa: Interno

112999 Dados de gráfico incorretos. Sair do gráfico%ne reiniciar

Definições: Foram criados mais dados do que os que podem ser lidos pelo painel de operação.
Parada do gráfico.
Correção: Desativar e ativar novamente o gráfico.

113000 Valor inválido - campo valor: %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113001 Configuração errada na linha %1

Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

113002 Nível de acesso insuficiente!
Definições: --
Correção: --

113003 Erro durante gravação da variável %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113004 Memório dinâmica não chega
Definições: --
Correção: --

113005 Posicionamento errado do arquivo NC: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113006 Programa NC não aberto %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113007 Bloco NC não legível, nº: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113008 Bloco NC não gravável, nº: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113009 Ao copiar, falta o nome de arquivo
Definições: --
Correção: --

113010 Impossível abrir arquivo: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113011 Impossível gravar arquivo: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113012 Arquivo NC não gravável: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113013 Arquivo NC não legível: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

113014 Nome de arquivo NC inválido: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113015 DLL não carregado: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113016 Não há ligação com %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113017 Endereço DDE incorreto: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113018 Comando inválido: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113019 Formato de dados inválido: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113020 Escrever dado de cursor não é permitido
Definições: --
Correção: --

113021 Erro no acesso aos dados: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113022 Não há quaisquer variáveis
Definições: --
Correção: --

113023 Inserir código não é possível: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113024 Propriedade de máscara inválida: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113025 Ação inválida: %1
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

113026 **Tipo de ação inválido: %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113027 **Nenhuma máscara definida**
Definições: --
Correção: --

113028 **Colar nesta posição não é possível**
Definições: --
Correção: --

113029 **Máscara '%1' sendo preparada - Espere por favor ...**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113030 **Conexão PLC '%1' não está em 'common.com'**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113031 **Interpretador PLC: %1 bytes não alocados**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113032 **Comando PLC inválido: %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

113033 **Bloco não pode ser recompilado**
Definições: --
Correção: --

113034 **Nenhuma softkey permitida neste estado - ignorado**
Definições: --
Correção: --

113100 **Erro interno %1**
Parâmetros: %1 = --
Definições: --
Correção: --

120000 **Área %1 não pode ser carregada! Reconhecimento de alarme pressione a tecla de comutação de área**
Parâmetros: %1 = Nome da área de controle
Definições: Uma aplicação inserida no REGIE.INI não pode ser iniciada.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar se a inserção no REGIE.INI está correta.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120001 Área %1 não pode ser selecionada. Favor desativar área %2.

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle
%2 = Nome da área de controle

Definições: Durante uma comutação de áreas, deve-se encerrar (descarregar) uma outra área.
Entretanto, a área recusou.
A comutação de áreas não será realizada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Tentar novamente, e se possível, fechar primeiro a área que não pode ser desativada.

Continuação do programa: Interno

120002 Área %1 ainda está ativa. Favor desativar área %1.

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle

Definições: Quando o sistema MMC é fechado (fechar o controle mestre), uma área será encerrada.
Entretanto, a área recusou.
O sistema NÃO foi encerrado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Tentar novamente, e se possível, fechar primeiro a área que não pode ser desativada.

Continuação do programa: Interno

120003 Área %1 não pode ser desativada. Por favor repetir a operação

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle

Definições: Durante uma comutação de áreas, uma área será desselecionada.
Entretanto, a área recusou.
A comutação de áreas não foi realizada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Tentar novamente, e se possível, fechar primeiro a área que não pode ser desativada.

Continuação do programa: Interno

120005 Por favor, confirmar a caixa de diálogo na área %1.

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle

Definições: Não foi possível encerrar a área %1, porque nesta área ainda está ativa uma caixa de diálogo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Fechar a caixa de diálogo na área %1.

Continuação do programa: Interno

120006 Atualmente, a comutação de canal está bloqueada pela área %1.

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle

Definições: Atualmente, a área %1 está bloqueando a comutação de canal devido à execução de uma operação crítica (p.ex. processamento externo, etc), durante a qual não pode ocorrer qualquer comutação de canal.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até a finalização da operação crítica, ou terminar a operação crítica manualmente.

Continuação do programa: Interno

120006 Atualmente, a comutação de canal está bloqueada pela área %1.

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle

Definições: Atualmente, a área %1 está bloqueando a comutação de canal devido à execução de uma operação crítica (p.ex. processamento externo, etc), durante a qual não pode ocorrer qualquer comutação de canal.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até a finalização da operação crítica, ou terminar a operação crítica manualmente.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120007 Atualmente, a comutação de canal está bloqueada.

Definições: Atualmente, a comutação de canal está bloqueada devido à execução de uma operação crítica, durante a qual não pode ocorrer qualquer comutação de canal.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que a operação crítica seja concluída, ou encerre a operação crítica manualmente.

Continuação do programa: Interno

120008 Comutação da unidade de controle, PLC timeout: %1

Parâmetros: %1 = --

Definições: 001:MMC quer mudar para offline nesta NCU. MMC solicitou offline ao PLC online, e espera pela confirmação positiva/ negativa do PLC.
002: MMC quer mudar para online nesta NCU. MMC enviou uma solicitação para o PLC destino e está aguardando a liberação para mudar para online.
003: MMC solicitou o modo de operação ativo e espera pela confirmação do PLC.

Correção: Verificar se os blocos de comutação estão carregados e inicializados no PLC.

120010 Alarme de temperatura da PCU

Definições: O sensor de temperatura do módulo PCU atingiu o limiar de resposta.
Bit de interface DB10.DB103.6 será colocado em 1.

Correção: Desligar a PCU e deixar resfriar.
Providenciar uma melhor ventilação do módulo PCU.
Verificar o funcionamento do ventilador do módulo PCU (ventilador defeituoso).
Se a falha ocorrer novamente, contatar a assistência técnica qualificada.

120011 Requisite autorização p/operar de outra estação.%nPara reter autorização para operar=>Tecla Recall,%npara transferir autorização=>espere (sem entrada)

Definições: A operação de outra estação requer autorização para operar. Isto pode ser recusado para ele através do Recall. Após aproximadamente cinco segundos, a autorização para operar será transferida automaticamente para a outra estação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparece automaticamente após aprox. cinco segundo ou se a tecla Recall é pressionada

Continuação do programa: Interno

120020 Monitoração do ventilador PCU ventilador da CPU

Definições: Rotação baixa do ventilador da CPU
O bit de interface DB10.DB103.4 foi acionado.

Correção: Desligar a PCU, deixar resfriar e deixar que a Assistência Técnica qualificada inspecione o funcionamento do ventilador da CPU no módulo da PCU (problema no ventilador).
Descrição da peça de reposição: Manual Componentes de operação SINUMERIK 840D/840Di/810D Capítulo PCU 50 V3 peças de reposição, substituição do ventilador do aparelho.

120021 Monitoração do ventilador da PCU ventilador da caixa 1

Definições: Rotação baixa do ventilador da caixa 1 da PCU
O bit de interface DB10.DB103.4 é ativado.

Correção: Desligar a PCU, deixar resfriar e deixar que a Assistência Técnica qualificada inspecione o funcionamento do ventilador de caixa 1 no módulo da PCU (problema no ventilador).
Descrição da peça de reposição: Manual Componentes de operação SINUMERIK 840D/840Di/810D Capítulo PCU 50 V3 peças de reposição, substituição do ventilador de equipamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120022 Monitoração de ventilador PCU ventilador da caixa 2

Definições: Rotação baixa do ventilador da caixa da PCU 2.
O bit de interface DB10.DB103.4 é ativado.

Correção: Desligar a PCU, deixar resfriar e deixar que a Assistência Técnica qualificada inspecione o funcionamento do ventilador de caixa 2 no módulo da PCU (problema no ventilador).
Descrição da peça de reposição: Manual Componentes de operação SINUMERIK 840D/840Di/810D Capítulo PCU 50 V3 peças de reposição, substituição do ventilador do equipamento

120029 PCU: Erro fatal de disco rígido

Definições: Foi detectado um grande número de erros de gravação/leitura no disco rígido.
Isto indica uma breve falha do hardware (falha S.M.A.R.T).
O bit de interface DB10.DB103.3 é ativado.

Correção: Executar backup dos dados da PCU e deixar que a Assistência Técnica qualificada substitua o disco rígido.
Descrição da peça de reposição: Manual Componentes de operação SINUMERIK 840D/840Di/810D Capítulo PCU 50 V3 Peças de reposição
Substituição do disco rígido: Manual de colocação em funcionamento HMI SINUMERIK 840D/840Di/810D Capítulo Variantes de instalação/Backup de dados

120120 %1. Veja explicação

Parâmetros: %1 = Textos de alarmes são exibidos em referência às causas dos alarmes

Definições: Texto de alarme: A lista de alarmes está cheia.
Alarmes/mensagens existentes não puderam ser inseridos na lista de alarmes por falta de espaço. O alarme não pode ser apagado, porque com este evento a lista de alarmes tornou-se inconsistente.
Texto de alarme: Quantidade de textos de alarme muito elevada.
A quantidade de textos de alarme está limitada em 5000 atualmente. Este limite foi excedido pela configuração do texto de alarme.
Texto de alarme: Arquivo %1 não encontrado.
Texto de alarme: Erro de entrada/saída no arquivo %1.
Texto de alarme: Erro de entrada/saída.
Texto de alarme: Erro de leitura do arquivo índice.
Texto de alarme: Erro de escrita no arquivo índice.
Texto de alarme: Erro de sintaxe no arquivo de texto de alarme %1.
Textos de alarme são armazenados em arquivos. Um destes arquivos não pode ser acessado adequadamente.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Aumente a lista de alarmes (Entre MaxNr no arquivo mbdde.ini sob a seção [Alarme]). Em seguida, reinicialize a frio o painel de comando.
Diminua da quantidade dos textos de alarme. Em seguida, inicialize a frio o painel de comando.
Certifique-se de que ainda há memória MMC no disco rígido depois da inicialização, ou a reinstale o software da MMC.
Ao ocorrer os próprios textos de alarme, deve-se verificar se o caminho e o nome do arquivos estão corretamente especificados no mbdde.ini.

Continuação do programa: Interno

120200 Supressão da imagem do processo

Definições: O comando está sobrecarregado devido à execução de um programa de peças de forma a que ele não está em condições de manter atuais todos os valores exibidos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente com a eliminação da situação de sobrecarga.
Casso este alarme ocorra repetidamente, o técnico que coloca a máquina em funcionamento tem que tomar medidas correspondentes (p.ex. reduzir a velocidade de ciclo IPO).

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120201 Comunicação falhou

Definições: O painel de comando está ligado com o NC e o PLC através de um bus serial.
O alarme ocorre quando a comunicação para estes componentes é interrompida.
Em conjunto com este alarme todos os valores exibidos associados ao NC/PLC tornam-se inválidos.
Estas falhas são normais durante a inicialização dos controles (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

120202 Aguardar a ligação para o NC/PLC

Definições: O painel de comando está ligado com o NC e o PLC através de um bus serial.
O alarme ocorre quando a MMC é iniciada pela primeira vez e a inicialização do NC/PLC ainda não foi concluída ou a comunicação à estes componentes está interrompida.
Em conjunto com este alarme todos os valores exibidos associados ao NC/PLC tornam-se inválidos.
Estas falhas são normais durante a inicialização dos controles (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

120203 Comunicação falhou

Definições: O painel de comando está ligado com o NC e o PLC através de um bus serial.
O alarme ocorre quando a MMC é iniciada pela primeira vez e a inicialização do NC/PLC ainda não foi concluída ou a comunicação à estes componentes está interrompida.
Em conjunto com este alarme todos os valores exibidos associados ao NC/PLC tornam-se inválidos.
Estas falhas são normais durante a inicialização dos controles (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

120301 Entrada com erro para o Hardkey 'Programa' no Keys.ini.

Definições: A configuração no Keys.ini está errada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: No Keys.ini deve ser criada a linha KEY2.0= do parâmetro ChildTask:=26.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120302 Seleção impossível. Um programa deverá estar editado primeiro através da área 'Programa'.

Definições: A ativação de um programa através do Hardkey do programa somente pode ocorrer quando um programa já se encontra editado na área 'Programa'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área Programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120303 Seleção impossível. O arquivo editado %1 não existe mais.

Parâmetros: %1 = Nome de programa com caminho

Definições: O último arquivo editado na área Programa foi apagado neste intervalo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área Programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120304 Seleção impossível. O arquivo %1 não possui direitos de leitura suficientes.

Parâmetros: %1 = Nome de programa com caminho

Definições: O arquivo não possui direitos de leitura suficientes para o atual nível de acesso.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Liberar os direitos de leitura requeridos através do interruptor de chave ou através de senha.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área de programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120305 A seleção não é possível. O arquivo %1 está sendo editado.

Parâmetros: %1 = Nome de programa com caminho

Definições: Neste momento o arquivo está aberto num editor de uma outra aplicação (p. ex. Serviços).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Modificar o programa no editor em que está aberto.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área de programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120306 Seleção impossível. O arquivo %1 está selecionado no canal %2 e está ativo.

Parâmetros: %1 = Nome de programa com caminho
%2 = Número do canal

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Parar o programa com reset de canal da NCU e ativar novamente a seleção.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área de programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120307 Arquivo %1 não pode ser aberto para o editor porque ele está selecionado no canal %2 para execução através de fontes externas.

Parâmetros: %1 = Nome de programa com caminho
%2 = Número do canal

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deve ser selecionado um outro programa no NCU ou para a execução deve-se selecionar externamente.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área de programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120308 **Numa parada de emergência, o programa %1 somente pode ser modificado na área Máquina / Correção do programa.**

Parâmetros: %1 = Nome de programa com caminho

Definições: --

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Passar para a área Máquina e modificar o programa com a correção de programas.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área de programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120309 **Seleção impossível. Fechar a simulação e repetir a seleção.**

Definições: Atualmente a simulação está ativa na área Programa.
Uma edição simultânea não é possível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Fechar a simulação e ativar novamente a seleção.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área de programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120310 **Seleção impossível. Aguardar a ação existente ou finalizar, depois repetir a seleção.**

Definições: Neste momento, na área Programa estão sendo copiados, carregados ou descarregados programas.
Uma edição simultânea não é possível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até a ação ser concluída ou encerrar a ação através da softkey Cancelar, depois ativar novamente a Seleção.
O alarme desaparece automaticamente assim que um programa é editado ou simulado na área Programa.
O alarme também pode ser confirmado manualmente através do diagnóstico.

Continuação do programa: Interno

120400 **Os ajustes dos links acíclicos com o acionamento ainda não estão efetivos.%nDesligue/ligue o HMI !**

Definições: Um arquivo transferido do/para o acionamento falhou, devido ao fato de que os ajustes dos links acíclicos com o acionamento apenas é ativado com a reinicialização da HMI.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligue/ligue o HMI e repita o processo de acordo com o alarme.

Continuação do programa: Interno

120401 **SINAMICS: Alteração para o parâmetro %1, valor %2, área %3: %4s timeout!**

Parâmetros: %1 = Número do parâmetro, no qual o valor deve ser escrito.
%2 = Valor a ser escrito.
%3 = Área (Classe do drive objeto, para o qual a escrita foi endereçada).
%4 = Tempo decorrido sem a confirmação da escrita pelo acionamento.

Definições: A escrita de um parâmetro do SINAMICS não foi confirmada dentro dos 10 segundos pelo acionamento.
Caso a escrita não seja confirmada dentro dos 10 segundos, o alarme irá disparar novamente.
O período de escrita para a confirmação das alterações é no máximo 130 segundos, p. ex. caso o timeout especificado nos alarmes seja 130 segundos, é considerado que ocorreu alguma falha na escrita. Por outro lado, pode ser considerado que a escrita de dados foi realizada com sucesso apesar do timeout.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Caso o tempo decorrido especificado no alarme for menor que 130 segundos, confirme o alarme, caso contrário desligue/ligue o comando, acionamento e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.

Continuação do programa: Interno

120402 Nó%1.Escravo%2: %3: Comissionamento inicial do SINAMICS requerido!

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço do escravo
%3 = Nome do acionamento afetado.

Definições: O número do nó do acionamento com o número do nó do endereço do escravo especificado no alarme estão em estado de "Comissionamento inicial".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Realizar o comissionamento inicial para o acionamento afetado.
Para isto, abra a tela no HMI 'Comissionamento Inicial > Sistema de acionamento > Acionamento, e selecione o acionamento afetado, e siga as instruções do HMI.

Continuação do programa: Interno

120403 Nó%1.Escravo%2: %3: Verificar/reconhecer topologia!

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço do escravo
%3 = Nome do acionamento afetado.

Definições: O número do nó do acionamento com o número do nó do endereço do escravo especificado no alarme, detectou uma divergência ilegal entre a topologia de referência e a topologia atual durante a partida, quando é verificada a topologia do DRIVE-CLIQ.
Por este motivo, o acionamento foi parado durante a partida no estado 'Erro de Topologia'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a topologia atual e possivelmente a altere de acordo com a topologia de referência.
- Verificar os cabos do DRIVE-CLIQ, se estão quebrados ou com problemas de contato.
- Teste os componentes DRIVE-CLIQ para funcionamento operacional.
Nota:
Em 'Comissionamento > Sistema de acionamentos > Acionamento > Topologia', o HMI oferece um diagnóstico adequado (p. ex. comparação de valor atual/referência).

Continuação do programa: Interno

120404 Falha no ajuste o link acíclico %1.%nDesligue/ligue, acionamento e HMI.

Parâmetros: %1 = Nome da conexão

Definições: Ajustar um link acíclico com o acionamento para transferência de/para este acionamento falhou.
O arquivo não pode ser transferido de/para o acionamento.
O acionamento afetado tem o número do nó de endereço do escravo especificado no nome do link: /DRIVE_<Bus number>_<Slave address>.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Executar as seguintes medições na sequência especificada até que o processo conduzido pelo alarme possa ser repetido com sucesso:
1. Ligue/desligue o comando, acionamentos e HMI, e então repetir o processo de acordo com o alarme.
2. Carregar configurações PROFIBUS (HW Config.) com o mesmo PLC e CP-Subnet-ID no PLC e CP, ligue/desligue o comando e a HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
3. Retornar aos ajustes de fabrica do acionamento afetado, desligue/ligue o comando, acionamentos e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
4. Entrar em contato com Siemens AG, Setor Indústria, I DT MC, Hotline (Tel/Fax: vide Alarme 1000) a respeito do texto de erro.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

120405 **SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ em andamento!%nFavor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída!**

Definições: A atualização do firmware está sendo feita por pelo menos um componente DRIVE-CLIQ.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma exigência.
Favor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída.
A conclusão da atualização de firmware é sinalizada pelo alarme 120406.

Continuação do programa: Interno

120406 **SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ concluída! %nDesligar e ligar o sistema de acionamento!**

Definições: Atualização de firmware de todos os componentes DRIVE-CLIQ concluída.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Desligue/ligue o sistema de acionamento incluindo todos os componentes DRIVE-CLIQ.

Continuação do programa: Interno

129900 **Dados de acionamentos passivos não são salvos !**

Definições: Isto indica que é feita cópia de segurança de drives passivos quando uma atualização é feita.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se uma cópia de segurança dos drives deverá ser feita, isto deve ser habilitado. Se a nota não deverá ser exibida novamente, ajuste o drive para "0" no dado de máquina 30240 ENC_TYPE and 30130 CTRLOUT_TYPE.

Continuação do programa: Interno

129901 **Determinação de tempo está sendo inicializado. Por favor espere...**

Definições: Isto indica que a determinação de tempo está sendo inicializada e que o operador não deverá pressionar Início de Ciclo CN ou executar outras ações de operação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não necessariamente. Após completada a inicialização, a caixa de diálogo de novo desaparecerá gradual e automaticamente.

Continuação do programa: Interno

129902 **Dados gravados estão sendo processados. Por favor espere...**

Definições: Isto indica que os dados gravados pela determinação de tempo estão atualmente sendo processados e que o operador ainda não deverá pressionar Ciclo Inicio CN ou executar outras ações de operação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não necessariamente. Após completada a inicialização, a caixa de diálogo de novo desaparecerá gradual e automaticamente.

Continuação do programa: Interno

129903 **Determinação de tempo está ativa.**

Definições: Isto indica que a determinação de tempo está habilitada e que o usuário pode pressionar Ciclo Inicio CN.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não necessariamente. Assim que todos os canais vistos para determinação de tempo estiverem em Reset novamente, esta mensagem será cancelada automaticamente.

Continuação do programa: Interno

129904 **%1: Versão atual do CN (NCK) %2 é muito baixa para medição de tempo. Versão 500000 ou maior será necessária.**

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
%2 = Versão atual de NCU

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A versão da NCU indicada é muito antiga (< 500000).
Correção: Atualize ou substitua a NCU em questão pela versão de software necessária a fim de usar a determinação de tempo.

129905 %1: Impossível de determinar a versão de CN para medição de tempo.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: A versão da NCU indicada não pôde ser determinada.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129906 %1: Impossível determinar o número de canais.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: O número de canais da NCU indicada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129907 %1: O número máximo de canais não pôde ser determinado.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: O número máximo de canais da NCU indicada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129908 %1: Impossível de determinar canais ativos.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: Os canais ativos da NCU especificada não puderam ser determinados.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129909 %1: Impossível de determinar o nome do canal %2.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
%2 = Número do canal
Definições: O nome do canal da NCU especificada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129910 %1: Impossibilidade para determinar dados de máquina gerais

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: Os dados de máquina gerais da NCU especificada não puderam ser determinados.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129911 %1: Impossível determinar dado de máquina $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[1,10].

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: O dado de máquina MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[1,10] da NCU indicada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129912 %1: Impossível determinar dado de máquina $MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[1,10].

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: O dado de máquina LINKITEM_MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[1,10] da NCU indicada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129913 %1: Impossível determinar dado de máquina $MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST[1,10].

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: O dado de máquina LINKITEM_MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST[1,10] da NCU indicada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

129914 %1: Os dados de máquina específicos de canal não puderam ser determinados.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: Os dados de máquina específicos de canal da NCU indicada não puderam ser determinados.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129915 %1: O usuário ativo do canal %2 não pôde ser determinado.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
%2 = Número do canal
Definições: O "active user" do canal indicado da NCU indicada não pôde ser determinado.
Correção: Conecte à NCU e reinicie a PCU se necessário.

129930 %1: Min. %2 Arquivos de protocolo são necessários para a determinação de tempo requerida ($MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[%3])

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
%2 = Número de arquivo de protocolo necessários
%3 = Índice de usuário
Definições: Para a medição de tempo da peça configurada é necessário, pelo menos, o número indicado no arquivos de protocolo.
Correção: Ajuste dado de máquina geral $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[%3] da NCU %1 para o valor %2.

129931 %1: Min. %2 ETPD listas são necessárias para a determinação de tempo requerida ($MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[%3])

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
%2 = Número de listas ETPD requeridas
%3 = Índice de usuário
Definições: Para a medição de tempo da peça configurada é necessário, pelo menos, o número indicado nas listas ETPD.
Correção: Ajuste o dado de máquina geral $MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[%3] de NCU %1 para valor %2.

129932 DAT: A NCU configurada (%1) para programa de peça %2 no canal %3 é invalido.

Parâmetros: %1 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
%2 = Nome do programa de peça
%3 = Número do canal
Definições: Para a medição de tempo da peça configurada, a combinação especificada de NCU, programa de peça e canal é inválida.
Correção: Programa de peça %2 somente pode ser especificado para um canal na NCU configurada em NETNAMES.INI.

129933 DAT: O canal configurado (%1) para programa de peça %2 in NCU %3 é inválido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do programa de peça
%3 = Nome da NCU de acordo com NETNAMES.INI
Definições: Para a medição de tempo da peça configurada, a combinação especificada de NCU, programa de peça e canal é inválida.
Correção: Corrija a respectiva entrada no arquivo DAT pertencente à peça.

129934 DAT: Programa de peça %1 foi configurado mais de uma vez.

Parâmetros: %1 = Nome do programa de peça
Definições: Para a medição de tempo da peça configurada o programa de peça foi configurado para vários canais.
Correção: Corrija a respectiva entrada no arquivo DAT pertencente à peça.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

129935 Configuração NC ainda não determinada.

Definições: A configuração da NCU indicada não pôde ser determinada.

Correção: Assegure-se de que foi estabelecida a comunicação com o NC e de que todos dados de máquina necessários para a medição de tempo foram criados corretamente.

129936 Inicialização ainda não executada.

Definições: Foi enviado um pedido ao servidor ITS, embora este ainda não esteja inicializado.

Correção: Execute novamente a operação mais tarde.

129937 Falta seleção de peça.

Definições: O servidor ITS não recebeu ainda nenhum arquivo DAT para medição de tempo ou o conteúdo do arquivo DAT contém algum erro.

Correção: Selecione primeiro uma peça para usinagem, antes de executar uma medição de tempo.

129938 O estado da peça (%1) não pôde ser determinado.

Parâmetros: %1 = Nome da peça de trabalho

Definições: O estado? editável? do arquivo DAT ou da peça não pôde ser determinado.

Correção: Se necessário, restabeleça a comunicação com o NC.

129939 Peça (%1) está atualmente sendo usinada.

Parâmetros: %1 = Nome da peça de trabalho

Definições: O arquivo DAT ou a peça de trabalho estão bloqueados.

Correção: Se necessário, feche o arquivo DAT aberto ou a peça correspondente no MCSE.

129940 Falha na peça (%1).

Parâmetros: %1 = Nome de peça

Definições: O servidor ITS ainda não foi inicializado e por isso não pode executar o pedido.

Correção: Execute novamente a operação mais tarde.

129941 Nem todos canais envolvidos estão em RESET.

Definições: Pelo menos um dos canais configurados na peça para a medição de tempo não está em estado "Reset".

Correção: Assegure-se de que todos canais configurados na peça para a medição de tempo estejam em estado "Reset".

129942 Nem todos canais envolvidos estão em AUTO.

Definições: Pelo menos um dos canais / BAGs configurados na peça para a medição de tempo não está em modo de operação "AUTO".

Correção: Assegure-se de que todos canais / BAGs configurados na peça para a medição de tempo estejam no modo de operação "AUTO".

129943 %1: Configuração inválida do $AN_TIMER

Parâmetros: %1 = Nome da NCU

Definições: O ajuste AN_TIMER_Nr da secção [DAT] no ITS.INI está em contradição com o ajuste no dado de máquina 18710 $MN_MM_NUM_AN_TIMER.

Correção: O valor no dado geral de máquina 18710 $MN_MM_NUM_AN_TIMER deve ser no mínimo "1".
O ajuste AN_TIMER_Nr da secção [DAT] no ITS.INI deve ser maior que "0" e menor ou igual ao valor do dado geral de máquina 18710 $MN_MM_NUM_AN_TIMER.
Aplica-se a seguinte regra:
0 < AN_TIMER_Nr <= $MN_MM_NUM_AN_TIMER

129944 %1: $AN_TIMER[%2] não processa

Parâmetros: %1 = Nome da NCU
%2 = Índice da variável de sistema $AN_TIMER utilizada

Definições: O $AN_TIMER[AN_TIMER_Nr] configurado com o ajuste AN_TIMER_Nr da secção [DAT] no ITS.INI não foi iniciado.

Correção: Assegure-se de que com a inicialização da NCU a variável de sistema $AN_TIMER[AN_TIMER_Nr] seja inicializada e iniciada com o valor "0"; p. ex. com AN_TIMER_Nr = 1 a variável de sistema deve ser inicializada com a instrução $AN_TIMER[1] = 0 do NC.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

129945 **%1: Para este tipo de medição de tempo a atual versão da NCK (%2) é muito antiga.**

Parâmetros: %1 = Nome da NCU
%2 = Versão de software de NCK da NCU %1

Definições: O método de medição "1" configurado com o ajuste MeasureMode da secção [DAT] no ITS.INI não pode ser utilizado, pois a atual versão de NCK é muito antiga.

Correção: Atualize o software da NCK para mínimo 511300 ou selecione o método de medição "0".

129946 **Erro geral. Veja o registro no logbook ITSx.LOG**

Definições: Ocorreu um erro geral que está registrado detalhadamente no logbook "ITSx.LOG".
Os arquivos estão armazenados no subdiretório "SEditor" do diretório "TMP" do HMI-Advanced.

Correção: Siga as instruções dadas no logbook "ITSx.LOG" ou entre em contato com a Siemens Hotline.

142000 **Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4**

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem

Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário usa função "Request Support".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Confirmar alarme

Continuação do programa: Interno

142001 **Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4**

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem

Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário usa função "Request Support".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Confirmar alarme

Continuação do programa: Interno

142002 **Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4**

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem

Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário usa função "Request Support".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Confirmar alarme

Continuação do programa: Interno

142003 **Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4**

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem

Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário usa função "Request Support".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Confirmar alarme

Continuação do programa: Interno

142004 **Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4**

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem

Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário usa função "Request Support".

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Confirmar alarme

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

142005 Máquina pronta para diagn. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: São disparados em modo "PLC Controlled"
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme
Continuação do programa: Interno

142006 Máquina pronta para diagn. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: São disparados em modo "PLC Controlled"
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme
Continuação do programa: Interno

142007 Máquina pronta para diagn. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: São disparados em modo "PLC Controlled"
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme
Continuação do programa: Interno

142008 Máquina pronta para diagn. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: São disparados em modo "PLC Controlled"
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme
Continuação do programa: Interno

142009 Máquina pronta para diagn. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: São disparados em modo "PLC Controlled"
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme
Continuação do programa: Interno

142010 Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário explicitamente selecionar e iniciar um "host object"
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme
Continuação do programa: Interno

142011 Operador da máquina esperando por suporte via diag. remoto! %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Endereço IP para conexão de Internet existente via modem
Definições: Será disparado em modo "User Controlled", se usuário usa função "Request Support".
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Confirmar alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Interno

149000 A execução do Job falhou

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149001 Nenhum roteiro de Boot disponível

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149002 Falha durante a execução do roteiro

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149005 Um Job não pôde ser buscado do servidor.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149006 O Job buscado do servidor não contém nenhum dado.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149007 O certificado do servidor expirou ou o ajuste de horário e data do computador não está correto.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149008 O acesso à configuração ePS falhou devido a motivos indefinidos.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149009 A configuração ePS não pôde ser inicializada.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149010 A identidade de máquina ePS não pôde ser inicializada.

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

149200 **O roteiro de Boot não recebeu nenhum ID de roteiro de Service válido do servidor ePS.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149201 **O roteiro de Boot não recebeu nenhum roteiro de Service do servidor ePS.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149202 **O roteiro de Boot não pôde iniciar o roteiro de Service.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149203 **O roteiro de Boot não pôde iniciar o roteiro de Service de transferência de dados.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149305 **Monitor de PLC cancelado durante o acesso ao controlador.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149306 **Monitor de PLC falhou durante a geração do DataAccess Objekt ou erro da Hotlink.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149307 **Monitor de PLC cancelado durante o timeout no RESET inicial.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149308 **Monitor PLC cancelado através de Trigger com falha.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149310 **Monitor NC cancelado devido a um erro de acesso ao controlador.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

149311 **Monitor NC falhou durante a geração do DataAccess Objekt.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149315 **DataUpload do PLC falhou durante a geração do DataAccess Objekt.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149316 **DataUpload do PLC cancelado devido à falta de parâmetros.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149317 **DataUpload do PLC cancelado, visto que o Timer não pôde ser iniciado.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149320 **Monitor NC cancelado, pois a geração do DataAccess Objekt falhou.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149321 **Monitor NC cancelado devido à falta de parâmetros.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

149322 **Monitor NC cancelado, visto que o Timer não pôde ser iniciado.**

Definições: -
Correção: -
Continuação do programa: Interno

150201 **A comunicação com %1 falhou**

Parâmetros: %1 = Source-URL do respectivo componente
Definições: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

150202 Esperar pela comunicação com %1

Parâmetros: %1 = Source-URL do respectivo componente

Definições: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação. O alarme aparece quando o MMC é inicializado pela primeira vez e a inicialização do NC/PLC não estiver concluída, ou a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

150204 ----- Partida do registro de alarmes -----

Definições: O alarme mostra a partida e a reinicialização do registro de alarmes no protocolo de alarmes.
Se o protocolo de alarmes for configurado para ser gravado no sistema de arquivos, então a cada reinicialização será gravado um novo alarme no protocolo. Com isso o alarme separa os diversos intervalos de tempo em que o registro de alarmes estava ativo.
Os carimbos de tempo de chegada e de saída são idênticos e correspondem ao momento da inicialização/reinicialização do registro de alarmes.
O alarme somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O alarme não pode e não deve ser deletado, visto que ele somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2.3 SINAMICS-Alarmes

201000 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201001 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201002 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201003 <Local>Atraso de reconhecimento no acesso à memória

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Acesso a uma área da memória que não retorna nenhum "READY".
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201004 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Ler parâmetro de diagnóstico (r9999).
- Contatar a Hotline.
Veja também: r9999 (Falha interno de software, diagnóstico de estado)

201005 <Local>O download do Firmware no componente DRIVE-CLiQ falhou

Valor de mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O download do Firmware de um componente DRIVE-CLiQ falhou.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
xxyyyy hex: xx = número de componente, yyyy = causa da falha
yyyy = 000B hex = 11 dec:
O componente DRIVE-CLiQ detectou um erro de checksum.
yyyy = 000F hex = 15 dec:
O conteúdo do arquivo do Firmware não é aceito pelo componente DRIVE-CLiQ selecionado.
yyyy = 0012 hex = 18 dec:
Versão de Firmware muito antiga e não é aceita pelo componente.
yyyy = 0013 hex = 19 dec:
Versão de Firmware incompatível com a versão de hardware do componente.
yyyy = 0065 hex = 101 dec:
Nenhuma resposta do componente DRIVE-CLiQ após várias tentativas de comunicação.
yyyy = 008B hex = 139 dec:
Primeiro foi carregado apenas um novo Boot Loader (necessário repetir após POWER ON).
yyyy = 008C hex = 140 dez:
O arquivo de Firmware para o componente DRIVE-CLiQ não está disponível no cartão CompactFlash.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
O componente não foi passado para o modo de download do Firmware.
xxxx = 0090 hex = 144 dec:
O componente com o número de componente indicado não está disponível (p7828).
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
Conferindo o Firmware carregado (checksum) não foi completado pelo componente no tempo apropriado.
xxxx = 009C hex = 156 dez:
Componente com o número do componente especificado não está disponível (p7828).
xxxx = Valores Adicionais:
Diagnóstico Interno somente pela SIEMENS.

Correção: - Verificar o número do componente selecionado (p7828).
- Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Salvar o arquivo de Firmware adequado para o download no diretório /siemens/sinamics/code/sac/.
- Após um novo POWER ON do componente DRIVE-CLiQ, repetir o download do Firmware. Dependendo do p7826, o firmware será carregado automaticamente.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201006 <Local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ necessária

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A atualização do Firmware de um componente DRIVE-CLiQ é necessária, pois no componente não existe um Firmware ou versão de Firmware adequado para a operação com a Control Unit.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.

Correção: Atualização de Firmware com o software de colocação em funcionamento:
No navegador de projetos, em "Configuração" do respectivo dispositivo de drive, pode-se ler a versão do Firmware de todos componentes na página "Vista geral das versões" e ser realizada uma atualização do Firmware.
Atualização de Firmware através de parâmetros:
- Incorporar o número de componente do valor de alarme e registrar no p7828.
- Iniciar download de Firmware com p7829 = 1.

201007 <Local>POWER ON no componente DRIVE-CLiQ necessário

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: É necessário um novo POWER ON de um componente DRIVE-CLiQ, pois, por exemplo, foi realizada uma atualização do Firmware.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Nota:
Com o número de componente = 1 é necessário um POWER ON da Control Unit.

Correção: Desligar/ligar a alimentação de tensão do componente DRIVE-CLiQ indicado novamente.

201009 <Local>Control Unit: Sobretemperatura do módulo de controle

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura (r0037[0]) no módulo de controle (Control Unit) excedeu o valor limite estabelecido.

Correção: - Verificar a entrada de ar da Control Unit.
- Verificar o ventilador da Control Unit (somente CU310).
Nota:
O alarme desaparece automaticamente quando voltar a um valor abaixo do valor limite.

201010 <Local>Tipo de drive desconhecido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi encontrado um tipo de acionamento desconhecido.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do Drive Objeto (veja o p0101, p0107).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201011 <Local>Download cancelado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O download do projeto foi interrompido.
- O download do projeto foi encerrado prematuramente pelo usuário ou pelo software de comisionamento (exemplo: STARTE, SCOUT).
- O cabo de comunicação foi interrompido (exemplo: rompimento de cabo, cabo desconectado).
Nota:
A reação para um download cancelado é o estado "Primeira colocação em funcionamento".

Correção: - Verificar o cabo de comunicação.
- Executar novamente o download do projeto.
- Inicialização a partir de arquivos salvos anteriormente (desligar e ligar ou p0976).

201012 <Local>Erro de conversão do projeto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a conversão do projeto de uma versão de firmware mais antiga, ocorreu um grave erro.
A Identificação de falha (r0949,valor em decimal).
Atenção:
Com o valor de erro 600, o seguinte aplica:
A temperatura não é mais avaliada pela unidade de potência, mas é avaliado pelo encoder.
Atenção:
Monitoração da temperatura do motor não é mais assegurada

Correção: O parâmetro especificado no valor de erro (r0949) deve ser verificado.
Atenção: Com o valor de erro 600 deve ser corrigida a parametrização do p0600 (sensor de temperatura do motor para monitoração) (veja o diagrama de funcionamento 8016 e a descrição de parâmetro para o p0600).
Parâmetro p0600 deve ser definido com os valores 1, 2 ou 3, conforme a tarefa de avaliação do encoder para a interface de encoder.
Avalie 1o meio: A avaliação do encoder interno é nomeado a interface 1 do encoder por p0187.
Avalie 2o meio: A avaliação do encoder interno é nomeado a interface 2 do encoder por p0188.
Avalie 3o meio: A avaliação do encoder interno é nomeado a interface 3 do encoder por p0189.
Se necessário, o nome interno do encoder deve ser adequado a uma inteface do encoder pelo parâmetro p0187, p0188 ou p0189.
- Se necessário, carregue o firmware a uma versão anterior.

201015 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201016 <Local>Trocado o Firmware.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Pelo menos um arquivo de firmware no diretório /siemens/sinamics/ foi trocado sem autorização com respeito a versão vinda de fábrica. Nenhuma mudança é permitido neste diretório.
Valor do Alarme (r2124, valor em decimal):
0: Checksum de um arquivo está incorreto.
1: Arquivo perdido.
2: Muitos Arquivos.
3: Versão de firmware incorreta.
4: Checksum incorreto do arquivo anterior.
Veja também: r9925 (Cartão CompactFlash, arquivo corrompido)

Correção: Da memória não-volátil para o firmware (cartão de memória, dispositivo de memória), estabelecer o estado original fornecido de fábrica.
Nota:
O arquivo envolvido pode ser lido através do r9925.
Veja também: r9926 (Cartão CompactFlash, estado da verificação)

201017 <Local>Listas de componentes alteradas

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No cartão CompactFlash, um arquivo no diretório /siemens/sinamics/data ou /addon/sinamics/data foi mudado ilegalmente com os dados vindo de fábrica. Nenhuma mudança é permitida neste diretório.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
O problema é indicado no primeiro dígito do valor de alarme:
1: O arquivo não existe.
2: A versão de Firmware não coincide com a versão de software.
3: O checksum do arquivo está incorreto.
O segundo dígito do valor do alarme indica em qual diretório que está o arquivo:
0: Diretório /siemens/sinamics/data/
1: Diretório /addon/sinamics/data/
O terceiro dígito do valor do alarme indica o arquivo:
0: Arquivo MOTARM.ACX
1: Arquivo MOTSRM.ACX
2: Arquivo MOTSLM.ACX
3: Arquivo ENCDATA.ACX
4: Arquivo FILTDATA.ACX
5: Arquivo BRKDATA.ACX

Correção: O arquivo envolvido no cartão de memória, restaurar o estado original de fábrica.

201030 <Local>Falha no sinal de vida no comando mestre

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com o comando PC mestre ativo não foi recebido nenhum sinal de vida durante o período de monitoração.
O comando mestre foi novamente retornado para a interconexão BICO ativa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Aumentar o tempo de monitoração no PC ou, se necessário, desativar a monitoração totalmente.
Com o software de colocação em funcionamento o tempo de monitoração é configurado da seguinte forma:
<Acionamento> -> Colocação em funcionamento -> Painel de comando -> Botão "Buscar comando mestre" -> Aparece uma janela onde se ajusta o tempo de monitoração em milissegundos.
Atenção:
O tempo de monitoração deve ser ajustado o menor possível. Um tempo de monitoração alto significa uma reação tardia em uma falha de comunicação!

201031 <Local>Falha do sinal de vida durante o AOP DESATIVADO em REMOTE

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com o modo ativo "OFF in REMOTE", nenhum sinal de vida foi recebido dentro de 3s.

Correção: - confira a conexão de cabo de dados na interface serial com a Control Unit (CU) e o painel de operação Avançado (AOP).
- confira o cabo de dados entre a CU e AOP.

201033 <Local>Comutação de unidades: Valor de parâmetro de referência inválido

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para uma comutação de unidades na respectiva apresentação nenhum parâmetro necessário de referência poderá ser igual a 0.0.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de referência, cujo valor é 0.0.
Veja também: p0349 (Sistema de unidades, dados do diagrama de circuito do motor), p0505 (Seleção do sistema de unidades), p0595 (Seleção da unidade tecnológica)

Correção: Definir o valor do parâmetro de referência diferente de 0.0.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Local>Comutação de unidades: Cálculo dos valores de parâm. falhou após a alteração do valor de referência

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A alteração de um parâmetro de referência fez com que em um parâmetro envolvido do valor ajustado na apresentação não pudesse ser recalculado. A alteração foi descartada e o valor de parâmetro original restabelecido.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro cujo valor não pôde ser recalculado.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Correção: Selecionar o valor do parâmetro de referência de modo que o parâmetro envolvido da apresentação possa ser calculado.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201035 <Local>ACX: Inicialização é realizada a partir dos arquivos de backup de parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na inicialização da Control Unit não foi encontrado nenhum bloco de dados completo a partir do backup dos parâmetros. O último salvamento da parametrização não foi totalmente executado. Ao invés disso, será carregado um bloco de dados backup ou um arquivo de backup.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Se você salvou o projeto usando o software de comissionamento, faça um novo download do seu projeto. Salve usando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1 de forma que todos os arquivos são escritos novamente no cartão CompactFlash.

201036 <Local>ACX: Falta o arquivo de back-up dos parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante o carregamento da parametrização dos dispositivos um arquivo de backup de parâmetros não pôde ser encontrado para um objeto de acionamento. Para este objeto de acionamento não existe um arquivo de backup de parâmetros PSxxxyyy.ACX, nem um PSxxxyyy.NEW ou PSxxxyyy.BAK no cartão CompactFlash.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Byte 1: yyy no nome de arquivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> arquivo de backup de consistência
yyy = 001 ... 062 --> número do objeto de acionamento
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetros para PROFIBUS
Byte 2, 3, 4:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Se seus dados de projeto foram salvos com o software de colocação em funcionamento, execute novamente um download para seu projeto. Salve com a função "Copiar da RAM para ROM" ou com p0977 = 1. Com isso os arquivos de parâmetros serão novamente gravados integralmente no cartão CompactFlash.
Se os dados do projeto não foram salvos, é necessário realizar uma nova colocação em funcionamento.

201037 <Local>ACX: O renomeamento de backup de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falhou a tentativa de renomear um arquivo de backup de parâmetros após sua gravação no cartão CompactFlash ou na memória volátil.
Um dos arquivos de backup de parâmetros a ser renomeados está com o atributo "read only". Os arquivos de backup de parâmetros são salvos no diretório \USER\SINAMICS\DATA do cartão CompactFlash.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Possívelmente o cartão CompactFlash está com defeito.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Byte 1: yyy no nome de arquivo PSxxxyyy.* ou CAxxxyyy.* ou CCxxxyyy.*
yyy = 000 --> arquivo de backup de consistência
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetros para PROFIBUS PSxxx099.*
Byte 2: xxx no nome de arquivo PSxxxyyy.*
xxx = 000 --> salvamento iniciado com p0977 = 1
xxx = 010 --> salvamento iniciado com p0977 = 10
xxx = 011 --> salvamento iniciado com p0977 = 11
xxx = 012 --> salvamento iniciado com p0977 = 12
Byte 4, 3:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Verifique se um dos arquivos a serem sobrescritos possui o atributo "read only" e altere este atributo de arquivo para "writeable". Verifique todos arquivos (PSxxxyyy.*, CCxxxyyy.*, CAxxxyyy.*) que pertencem ao drive yyy mencionado no valor de falha.
- Trocar o cartão CompactFlash.

201038 <Local>ACX: O carregamento do arquivo de backup de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ao carregar arquivos PSxxxyyy.ACX ou PTxxxyyy.ACX de um cartão CompactFlash ou de uma memória volátil da Control Unit ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Byte 1: yyy no nome de arquivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> arquivo de backup consistência
yyy = 001 ... 062 --> número do objeto de acionamento
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetros para PROFIBUS
Byte 4, 3, 2:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Se seus dados de projeto foram salvos com o software de colocação em funcionamento, execute novamente um download para seu projeto. Salve com a função "Copiar da RAM para ROM" ou com p0977 = 1. Com isso os arquivos de parâmetros serão novamente gravados integralmente no cartão CompactFlash.
- Trocar o cartão CompactFlash.

201039 <Local>ACX: A gravação do arquivo de back-up de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A gravação de pelo menos um arquivo de salvamento de parâmetros PSxxxyyy.NEW no cartão CompactFlash falhou.
- No cartão CompactFlash, no diretório /USER/SINAMICS/DATA/ existe pelo menos um arquivo de salvamento de parâmetros com o atributo de arquivo "read only" e por isso que não pode ser regravado.
- No cartão CompactFlash não há memória suficiente.
- O cartão CompactFlash está com defeito e não pode ser gravado nele.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
dcba hex

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

a = yyy no nome de arquivo PSxxxyyy.NEW
a = 000 --> arquivo de backup consistência
a = 001 ... 062 --> número do objeto de acionamento
a = 099 --> arquivo de backup de parâmetros para PROFIBUS
b = xxx no nome de arquivo PSxxxyyy.NEW
b = 000 --> salvamento iniciado com p0977 = 1
b = 010 --> salvamento iniciado com p0977 = 10
b = 011 --> salvamento iniciado com p0977 = 11
b = 012 --> salvamento iniciado com p0977 = 12
d, c:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - confira o atributo de arquivo dos arquivos (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) e, se preciso for, só mude de leitura para escrita.
- Checar o espaço livre de memória no cartão CompactFlash. Aproximadamente 40Kbyte de espaço livre de memória é requerido para todo Drive Object do sistema.
- Substitua o cartão de CompactFlash.

201040 <Local>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: No sistema de drive foi alterado um parâmetro que requer o salvamento dos parâmetros e uma nova inicialização (p. ex. p0110).

Correção: - Salvar parâmetros (p0971/p0977).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

201041 <Local>É necessário salvar os parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na inicialização foram detectados arquivos corrompidos ou perdidos no cartão CompactFlash.
Identificação de falha (r0949,valor em decimal):
1: O arquivo fonte não permite ser aberto.
2: O arquivo fonte não permite ser lido.
3: O diretório de destino não permite ser criado.
4: O arquivo de destino não permite ser criado/aberto.
5: O diretório de destino não permite ser gravado.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Salvamento dos parâmetros (p0977).
- Carregar novamente o projeto no Drive Unit.
- Atualização de Firmware.
- Se necessário, substituir a Control Unit e/ou o cartão CompactFlash.

201042 <Local>Erro de parâmetro durante download de projeto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Durante um download de projeto através do software de colocação em funcionamento foi detectado um erro (por exemplo: valor de parâmetro incorreto).
Nos parâmetros especificados, foi detectada que foram excedidos limites dinâmicos que poderia, eventualmente, depender de outros parâmetros.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = parameter
bb = index
cc = causa da falha
0: Número do parâmetro ilegal.
1: Valor do parâmetro inalterável.
2: Os limites de valor inferior e superior foram excedidos.
3: Sub-índice incorreto.
4: Nenhum Array, nenhum sub-índice.
5: Tipo de dado incorreto.
6: Definição não permitida (somente reset).
7: Elemento descritivo inalterável.
9: Dados descritivo inexistentes.
11: Nenhuma Controle Mestre.
15: Nenhum array de texto avaliado.
17: Tarefa não pode ser executado devido ao estado operacional.
20: Valor ilegal.
21: Resposta muito longa.
22: Endereço do parâmetro ilegal.
23: Formato ilegal.
24: Número dos valores inconsistente.
25: O Drive Object não existe.
101: Agora desativado.
104: Valor ilegal.
107: Acesso de gravação não permitido com Controller Enabled.
108: Unidade desconhecida.
109: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Encoder (p0010 = 4).
110: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Motor (p0010 = 3).
111: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Módulo de potência (p0010 = 2).
112: Acesso de gravação somente em colocação rápido de funcionamento (p0010 = 1).
113: Acesso de gravação somente em modo Pronto (p0010 = 0).
114: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Reset dos parâmetros (p0010 = 30).
115: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Safety Integrated (p0010 = 95).
116: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Aplicação/Unidades tecnológicas (p0010 = 5).
117: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento (p0010 diferente de 0).
118: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Download (p0010 = 29).
119: O parâmetro não pode ser gravado em download.
120: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Configuração básica do Drive (dispositivo: p0009 = 3).
121: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Define o tipo do Drive (dispositivo: p0009 = 2).
122: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Dados básicos para configuração (dispositivo: p0009 = 4).
123: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Configuração dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 1).
124: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Download dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 29).
125: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Reset dos parâmetros dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 30).
126: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Dispositivo pronto para operar (dispositivo: p0009 = 0).
127: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento, Dispositivo (dispositivo: p0009 diferente de 0).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

129: O parâmetro não pode ser gravado no download.
130: Transferência do comando mestre está bloqueada pelo BI: p0806.
131: A interconexão BICO desejada é impossível, pois a saída BICO não fornece o valor float.
132: Interconexão BICO livre bloqueada pelo p0922.
133: Método de acesso não definido.
200: Abaixo dos valores válidos.
201: Acima dos valores válidos.
202: Não pode ser acessado pelo Basic Operator Panel (BOP).
203: Não pode ser lido pelo Basic Operator Panel (BOP).
204: Acesso de gravação não permitido.

Correção: - Registrar o valor correto no parâmetro indicado.
- Definir o parâmetro que restringe os limites do parâmetro indicado.

201043 <Local>Erro grave durante download de projeto

Valor de mensagem: Causa da falha: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (OFF1)
SERVO: OFF2 (OFF1, OFF3)
VECTOR: OFF2 (OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante um download de projeto através do software de colocação em funcionamento foi detectado um erro grave.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: A alteração de estado dos dispositivos no download de dispositivos não é possível (objeto de acionamento ON?).
2: Número incorreto de objeto de acionamento.
3: Apagar novamente um objeto de acionamento que já foi deletado.
4: Apagar um objeto de acionamento que já foi mencionado para geração.
5: Apagar de um objeto de acionamento inexistente.
6: Geração de um objeto de acionamento não apagado e que já existia.
7: Gerar novamente um objeto de acionamento que já foi mencionado para geração.
8: Número máximo de objetos de acionamento geráveis foi excedido.
9: Erro ao gerar o objeto de acionamento de dispositivo.
10: Erro ao gerar o parâmetro de topologia nominal (p9902 e p9903).
11: Erro ao gerar um objeto de acionamento (parte global).
12: Erro ao gerar um objeto de acionamento (parte do acionamento).
13: Tipo desconhecido de objeto de acionamento.
14: Alteração de estado de acionamento para Ready não é possível (p0947 e p0949).
15: Alteração de estado de acionamento para Download de acionamento não é possível.
16: Alteração de estado dos dispositivos para Ready não é possível.
17: Um download da topologia não é possível. O cabo dos componentes deve ser verificada sob consideração das mensagens.
18: Um novo download somente será possível se para o dispositivo de acionamento forem restabelecidas as configurações de fábrica.
19: O Slot para o módulo opcional foi configurado em multiplicidade (p. ex. CAN e COMM BOARD).
20: A configuração está inconsistente (p. ex. CAN para Control Unit, porém, nenhum CAN configurado para objetos de acionamento A_INF, SERVO ou VECTOR).

Correção: - Usar a versão correta do software de colocação em funcionamento.
- Modificar o projeto Offline e realizar novamente o download (p. ex. comparar número de Drive Object, motor, encoder, módulo de potência no projeto Offline e no Drive).
- Trocar o estado do Drive (um drive rodando ou aparece uma mensagem/sinal?).
- Observar as demais mensagens/sinal que aparecem e eliminar suas causas.

201044 <Local>CU CompactFlash: Mensagem escrita incorretamente.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um erro foi detectado quando carregava a descrição dos dados salvos no cartão CompactFlash.
Correção: Substituir o cartão CompactFlash.

201045 <Local>CompactFlash da CU: Dados de configuração inválidos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um tipo de dado inválido foi detectado quando o arquivo do parâmetro PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX ou CCxxxyyy.ACX, salvo no cartão CompactFlash.
Valor do Alarme (r2124,valor em hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Reestabeleça a configuração de fábrica (p0976 = 1) e carregue novamente o projeto no dispositivo de drive. Depois é possível uma operação irrestrita.
Após o download de projeto, salve a parametrização no STARTER com a função "Copiar da RAM para ROM" ou com p0977 = 1. Com isso os arquivos de parâmetros incorretos serão sobrescritos no cartão CompactFlash.

201049 <Local>CompactFlash da CU: Não é possível gravar no arquivo

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A gravação em um arquivo protegido contra gravação não é possível (PSxxxxxx.acx). O pedido de gravação foi cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Núm. de objeto de acionamento.
Correção: Verificar se os arquivos do cartão CompactFlash armazenados sob .../USER/SINAMICS/DATA/... não estão com o atributo "protegido contra gravação". Se necessário, remover o atributo e repetir o procedimento de gravação (p. ex. definir p0971 = 1).

201050 <Local>Cartão CompactFlash e dispositivo incompatíveis

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O cartão CompactFlash e o tipo de dispositivo são incompatíveis entre si (p. ex. um cartão CompactFlash para SINAMICS S está conectado no SINAMICS G).
Correção: - Inserir cartão CompactFlash compatível.
- Utilizar Unidade de Controle ou módulo de potência compatível.

201051 <Local>Tipo de objeto de drive indisponível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O tipo de Drive Object relacionado a aplicação específica não está disponível. O arquivo de descrição exigido (PDxxxyyy.ACX), não está disponível no cartão CompactFlash.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Índice do p0103 e p0107.
Veja também: p0103, r0103, p0107, r0107

Correção: - Selecione para este tipo de objeto de drive (p0107) uma vista específica de aplicação (p0103) válida.
- Salve o arquivo de descrição (PDxxxyyy.ACX) necessário no cartão CompactFlash.
Veja também: p0103, r0103, p0107, r0107

201052 <Local>CU: Sobrecarga de sistema processada com completa topologia nominal

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi processada uma sobrecarga de sistema com base em uma completa topologia nominal ativa.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
2: Carga de tempo de processamento muito grande.
6: Carga de tempo de processamento cíclica muito grande.

Correção: - Reduzir o tempo de amostragem.
- Sempre usar apenas um bloco de dados (CDS, DDS).
- Desativar módulo de função.
- Desativar objeto de drive.
- Retirar objeto de drive da topologia nominal.
Nota:
Após a execução de uma medida auxiliar, deve ser ativado mais um processamento com p9974 = 1.

201053 <Local>CU: Sobrecarga de sistema medida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi detectada uma sobrecarga de sistema com base em valores de medição.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
2: Carga de tempo de processamento muito grande.
6: Carga de tempo de processamento cíclica muito grande.
Veja também: r9976 (Carga de sistema)

Correção: - Reduzir o tempo de amostragem.
- Sempre usar apenas um bloco de dados (CDS, DDS).
- Desativar módulo de função.
- Desativar objeto de drive.
- Retirar objeto de drive da topologia nominal.

201064 <Local>CU: Erro interno (CRC)

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro CRC na memória de programa da Control Unit

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201065 <Local>Drive: Falha no encoder não ativo.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um ou mais encoders ativos apontam uma falha.
Correção: Eliminar a falha para encoders inativos.

201099 <Local>Janela de tolerância do tempo de sincronização foi descartada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tempo mestre, saiu da janela de tolerância selecionada para sincronização de tempo.
Veja também: p3109 (RTC sincronização em tempo real, janela de tolerância)
Correção: Selecionar um intervalo de re-sincronização menor, para que o desvio de sincronização entre o tempo mestre e o sistema de acionamento ainda esteja dentro da janela de tolerância.
Veja também: r3108 (RTC último desvio de sincronização)

201100 <Local>CU: Cartão de memória retirado.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O cartão CompactFlash (memória não volátil) foi retirado durante a operação.
Atenção:
O cartão CompactFlash não deve ser retirado ou colocado quando equipamento estiver ligado.
Correção: - Desligar o sistema de drive.
- Re-inserir o cartão CompactFlash que foi retirado - este cartão tem que corresponder ao sistema de Drive.
- Religar o sistema de drive.

201105 <Local>CU: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Nesta Control Unit foi configurado um número excessivo de funções (p. ex. muitos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Modificar a configuração nesta Control Unit (p. ex. menos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
- Implementar outra Control Unit.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201107 <Local>CU: O salvamento no cartão CompactFlash falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um processo de salvamento não pôde ser executado com sucesso no cartão CompactFlash.
- O cartão CompactFlash está com defeito.
- O cartão CompactFlash não possui capacidade de memória suficiente.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O arquivo na RAM não pode ser aberto.
2: O arquivo na RAM não pode ser lido.
3: O novo diretório não pode ser criado no cartão CompactFlash.
4: O novo arquivo não pode ser criado no cartão CompactFlash.
5: O novo arquivo não pode ser gravado no cartão CompactFlash.

Correção: - Tentar novamente o salvamento.
- Utilizar outro cartão CompactFlash.

201110 <Local>CU: Mais do que um SINAMICS G em uma Unidade de Controle

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Mais do que um módulo de potência do tipo SINAMICS G com a Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número do segundo acionamento com módulo de potência do tipo SINAMICS G.

Correção: Somente é permitida a operação de um drive do tipo SINAMICS G.

201111 <Local>CU: Operação misturado não permitido do Drive Unit.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Operação ilegal de vários Drive Units em uma Control Unit.
- SINAMICS S junto com SINAMICS G
- SINAMICS S junto com SINAMICS S Valor ou Combinação.
Identificação de falha (r0949, decimal)
Número do primeiro Drive Object com um tipo de unidade de potência diferente.

Correção: Operar dispositivos de potência de um tipo de drive em uma Unidade de Controle.

201112 <Local>Control Unit: Módulo de potência não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência conectado não pode ser operado junto com esta Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: Não há suporte para o módulo de potência (p. ex. PM240).
2: Módulo de potência DC/AC não permitido na CU310.

Correção: Substituir o módulo de potência não permitido por um componente permitido.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201120 <Local>Inicialização da fixação falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a inicialização das funções de fixação com CU3xx, TB30 ou TM31 ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201122 <Local>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição é muito alta.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
1001: DI/DO 9 (X122.8), erro de inicialização
1002: DI/DO 10 (X122.10), erro de inicialização
1004: DI/DO 11 (X122.11), erro de inicialização
1008: DI/DO 13 (X132.8), erro de inicialização
1016: DI/DO 14 (X132.10), erro de inicialização
1032: DI/DO 15 (X132.11), erro de inicialização

Correção: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201150 <Local>CU: O número de instâncias de um tipo de objeto de drive foi excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo permitido de exemplos de um tipo de Drive Object foi excedido.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Byte 1: Tipo de Drive Object (p0107).
Byte 2: Número máximo permitido de exemplos para este tipo Drive Object.
Byte 3: Número atual de exemplo para este tipo de Drive Object.

Correção:
- Desligar o dispositivo.
- Restringir o número de instâncias de um tipo de objeto de drive com a redução adequada de componentes conectados.
- Executar novamente a colocação em funcionamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201200 <Local>CU: Erro interno de software no gerenciamento de intervalo de tempos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um erro no gerenciamento dos intervalos de tempo.
É possível que os tempos de amostragem foram inadimissivelmente setados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal)
998: Muitas vezes o tempo é ocupado por OA (por exemplo: DCC)
999: Muitas vezes o tempo é ocupado pelo sistema básico
Muitos tempos diferentes de amostragens podem ter sido setados.
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Controlar a configuração dos tempos de amostragem (p0112, p0115, p4099).
- Contatar a Hotline.

201205 <Local>CU: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O tempo de processamento para a atual topologia é insuficiente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Reduzir o número de drives.
- Aumentar os tempos de amostragem.

201210 <Local>CU: Seleção de ciclo básico e ciclo DRIVE-CLiQ incompatíveis

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O parâmetro para a seleção do ciclo básico é incompatível com a topologia dos acionamentos. Para acionamentos que estão na mesma conexão DRIVE-CLiQ da Control Unit, foi atribuído um ciclo básico diferente.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha indica o parâmetro responsável.
Veja também: r0111 (Seleção do tempo de amostra básico)

Correção: Somente pode ser conectados os objetos de acionamento da mesma soquete DRIVE-CLiQ da Control Unit que devem funcionar com o mesmo ciclo básico.
Por exemplo, devem ser conectados Active Line Module e Motor Module em diversos soquetes DRIVE-CLiQ, pois seus ciclos básicos e ciclos de controlador de corrente normalmente não são idênticos.
Veja também: r0111 (Seleção do tempo de amostra básico)

201220 <Local>CU: Ciclo básico muito pequeno

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O parâmetro para o ciclo básico é muito pequeno para o número de acionamentos conectados.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha indica o parâmetro responsável.
Veja também: r0110 (Tempo básico de amostra)

Correção: - Aumentar o ciclo básico.
- Reduzir o número de drives conectados e reiniciar a colocação em funcionamento dos dispositivos.
Veja também: r0110 (Tempo básico de amostra)

201221 <Local>CU: Ciclo básico muito pequeno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O controle em malha fechada /monitoração não pode manter seu ciclo previsto.
O tempo de funcionamento do controle em malha fechada/monitoração é muito longo para o ciclo previsto, ou o tempo de processamento restante no sistema é insuficiente para o controle em malha fechada/monitoração.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Aumentar o ciclo básico da comunicação DRIVE-CLiQ.
Veja também: p0112 (Tempos de amostragem, pré-ajuste p0115)

201223 <Local>CU: Tempo de amostragem inconsistente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ao alterar um tempo de amostragem (p0115[0], p0799 ou p4099) foi constatada uma inconsistência entre os ciclos.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
1: Valor, menor que o valor mínimo.
2: Valor, maior que o valor máximo.
3: O valor não é um múltiplo de 1.25 µs.
4: Valor não corresponde ao ciclo de operação da PROFIBUS síncrona.
5: O valor não é um múltiplo de 125 µs.
6: O valor não é um múltiplo de 250 µs.
7: O valor não é um múltiplo de 375 µs.
8: O valor não é um múltiplo de 400 µs.
10: A restrição especial do Drive Object foi violada.
20: Para um SERVO com tempo de amostragem de 62.5 µs, foram detectados um máximo de dois Drive Object do tipo SERVO detectados na rede DRIVE-CLiQ (não é permitido nenhum outro Drive Object nesta rede).
21: O valor não pode ser um múltiplo da amostragem de tempo do controlador de corrente de um SERVO ou Drive Vetorial disponível no sistema (p. ex. no TB30, devem ser considerados os valores de todos os componentes).
30: Valor menor que 31.25 µs.
31: Valor menor que 62.5 µs.
32: Valor menor que 125 µs.
40: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes cujo tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem é menor que 125 µs. Além disso, nenhum dos participantes de um tempo de amostragem é menor que 125 µs.
41: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um dispositivo tipo chassis como participante. Além disso, o tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem de todos participantes encontrados na rede é menor que 250 µs.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

42: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um Active Line Module como participante. Além disso, o tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem de todos participantes encontrados na rede é menor que 125 µs.
43: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um Voltage Sensing Module (VSM) como participante. Além disso, o tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem de todos participantes encontrados na rede é diferente do tempo de amostragem do Drive Object do VSM.
44: O maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos componentes disponíveis na rede DRIVE-CLiQ não é o mesmo em todos componentes deste Drive Object (por exemplo: existem componentes em diferentes redes DRIVE-CLiQ onde são constituídos denominadores comuns de diferentes tamanhos).
52: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes cujo tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem é menor que 31.25 µs.
54: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes cujo tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem é menor que 62.5 µs.
56: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes cujo tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem é menor que 125 µs.
58: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes cujo tamanho de todos participantes dos tempos de amostragem é menor que 250 µs.
99: Foi detectada inconsistência além do Drive Object.
116: Ciclo recomendado no r0116[0...1].
Nota:
As regras de topologia devem ser observadas durante a definição da rede DRIVE-CLiQ.
As regras podem ser encontradas, por exemplo, no seguinte documento:
SINAMICS S120 Manual de funcionamento
Os parâmetros de tempo de amostragem também podem ser modificados com cálculos automáticos.

Correção: - Verificar os cabos DRIVE-CLiQ.
- Ajustar tempos de amostragem válidos.
Veja também: p0115, p0799, p4099

201224 <Local>CU: Freqüência de pulsos inconsistente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ao alterar a freqüência mínima de pulsos (p0113) foi constatada uma inconsistência entre as freqüências de pulsos.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: Valor menor que o valor mínimo.
2: Valor maior que o valor máximo.
3: O tempo de amostragem resultante não é um múltiplo de 1.25 µs.
4: Valor incompatível com o modo PROFIBUS síncrono com o ciclo.
10: A limitação especial do objeto de acionamento foi violada.
99: Foi detectada inconsistência além do objeto de acionamento.
116: Ciclo recomendado no r0116[0...1].

Correção: Ajustar freqüência de pulsos válida.
Veja também: p0113 (Seleção Mínima de Freqüência de pulsos)

201250 <Local>CU: Dados Read-Only do EEPROM da Unidade de Controle incorretos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Only do EEPROM na Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Unidade de Controle.

201251 <Local>CU: Dados Leitura-Escrita do EEPROM da Unidade de Controle incorretos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM na Control Unit.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Para o valor de alarme r2124 < 256 vale:
- Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

Para o valor de advertência r2124 >= 256 vale:
- Apagar a memória de falhas do objeto de acionamento com esta alarme (p0952 = 0).
- Como alternativa, apagar a memória de falhas de todos objetos de acionamento (p2147 = 1).
- Substituir a Control Unit.

201255 <Local>CU: Opção leitura de dados incorretos da EEPROM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Only do EEPROM no Option Board.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Unidade de Controle.

201256 <Local>CU: Dados read-write incorretos do EEPROM do Option Board

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM no Option Board.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Unidade de Controle.

201303 <Local>O componente DRIVE-CLiQ não suporta a função solicitada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Uma das funções solicitadas pela Control Unit não é suportada por um componente DRIVE-CLiQ.
Identificação de falha (r0949,valor em decimal):
1: O componente não dá suporte para a desativação.
101: O Motor Module não suporta nenhum curto-circuito interno da armadura.
102: O Motor Module não suporta a desativação.
201: O Sensor Module não suporta nenhuma inversão de valores atuais (p0410.0 = 1) com o uso de um sensor Hall (p0404.6 = 1) para a comutação.
202: O Sensor Module não suporta nenhum estacionamento.
203: O Sensor Module não suporta a desativação.
204: O Firmware deste Terminal Module 15 (TM15) não suporta a aplicação TM15DI/DO.
205: O Sensor Module não suporta a avaliação de temperatura selecionada (r0458).
206: O Firmware deste Terminal Module TM41/TM31/TM15 indica um Firmware muito antigo. Para uma operação isenta de falhas a atualização do Firmware é extremamente necessária.
207: A alimentação com esta versão de hardware não oferece suporte para a operação com uma tensão de conexão dos dispositivos menor que 380 V.

Correção: Atualizar o firmware do componente DRIVE-CLIQ envolvido.
Para Identificação de falha = 205:
Confira o parâmetro p0600 e o parâmetro p0601 e se for preciso adapte interpretação.
Para Identificação de falha = 207:
Substitua a unidade de potência ou ser for preciso aumente a tensão do dispositivo (p0210).

201304 <Local>A versão de Firmware do componente DRIVE-CLiQ não é atual

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O cartão de memória contém uma versão mais recente de firmware que é um componente conectado na rede DRIVE-CLIQ
Valor do Alarme (r2124, valor em decimal):
O número do componente envolvido na rede DRIVE-CLIQ.

Correção: Realizar a atualização do Firmware (p7828, p7829 e software de colocação em funcionamento).

201305 <Local>Topologia: Falta número de componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de componente da topologia não foi parametrizado (p0121 (para módulo de potência, veja p0107), p0131 (para acionamentos servo e vetor, veja p0107), p0141, p0151, p0161).
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados.
A falha também ocorre se foram configurados encoders rotativos (p0187 ... p0189), mas para os quais não existe nenhum número de componente.
Neste caso o valor de falha contém o número do bloco de dados do acionamento indicado 100 * número do encoder (p. ex. 3xx, se para o terceiro encoder (p0189) não foi registrado nenhum número de componente no p0141).
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

Correção: Registrar o número de componente que falta ou remover o componente e reiniciar a colocação em funcionamento.
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201306 <Local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ em andamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A atualização do Firmware de pelo menos um componente DRIVE-CLiQ está ativa.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.

Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após a conclusão da atualização do Firmware.

201314 <Local>Topologia: O componente não pode estar presente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Está selecionado um componente como "desativado ou ausente", mas este componente ainda continua na topologia.
Valor do alarme(r2124, interpretar como hexadecimal):
Byte 1: Número de componente
Byte 2: Classe de componente do componente
Byte 3: Número de conexão
Nota: A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Correção: - Remover o respectivo componente.
- Alterar a configuração "desativar e não disponível".
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p0105, p0125, p0145, p0155

201315 <Local>Objeto de drive não está pronto para operação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No respectivo objeto de drive ativo falta pelo menos um componente ativado.
Nota:
Todos demais objetos de drive, ativos e prontos para operar, podem encontrar-se em estado "RUN".

Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Desativar o respectivo objeto de drive (p0105 = 0).
- Desativar o respectivo componente (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Conectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0105, p0125, p0145, p0155

201316 <Local>Objeto de drive inativo e novamente pronto para operar

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Se ao conectar um componente a topologia nominal um objeto de drive, inativo e não operacional, tornar-se novamente pronto para operar. O respectivo parâmetro da componente está, neste caso, em "ativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um objeto de drive desativado.

Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo objeto de drive (p0105 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0105 (Ativar/desativar objeto de drive)

201317 <Local>Componente desativado novamente disponível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Quando um componente da topologia nominal é conectado em um objeto de drive ativo e o respectivo parâmetro do componente estiver em "desativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um componente desativado.

Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo componente (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0125, p0145, p0155

201318 <Local>BICO: Interconexões ativadas disponíveis

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Esta advertência é sinalizada:
Se um drive objeto inativo/inoperante, está novamente ativo/pronto para operação
e
r9498[] ou r9499[] não estiverem vazios
e
as conexões listadas no r9498[] e r9499 foram realmente alteradas

Correção: Apagar advertência:
passar p9496 para 1 ou 2
ou
ativar novamente o DO

201319 <Local>Componente conectado não inicializado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O componente conectado ainda não foi inicializado, pois há liberação de pulsos

Correção: Bloqueio de pulsos

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201320 <Local>Topologia: Falta número de objeto de drive na configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No p0978 falta um número de objeto de acionamento.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0101, sob o qual pode-se determinar o número de objeto de acionamento que falta.

Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de objeto de drive (p0101).
- Não pode haver nenhum número de objeto de drive repetido.
- Através da entrada de um 0 os objetos de drive com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de objeto de drive (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201321 <Local>Topologia: O número de objeto de drive não existe na configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O p0978 contém um número de objeto de acionamento inexistente.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual pode-se determinar o número de objeto de acionamento.

Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de objeto de drive (p0101).
- Não pode haver nenhum número de objeto de drive repetido.
- Através da entrada de um 0 os objetos de drive com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de objeto de drive (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201322 <Local>Topologia: Número de objeto de drive aparece duas vezes na configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No p0978 um número de objeto de acionamento aparece mais de uma vez.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o respectivo número de objeto de acionamento.

Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de objeto de drive (p0101).
- Não pode haver nenhum número de objeto de drive repetido.
- Através da entrada de um 0 os objetos de drive com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de objeto de drive (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201323 <Local>Topologia: Foram criadas mais do que duas listas de peças

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No p0978 aparecem listas de peças mais do que uma vez. Após o segundo 0 todos deverão ser 0.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.

Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de objeto de drive (p0101).
- Não pode haver nenhum número de objeto de drive repetido.
- Através da entrada de um 0 os objetos de drive com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de objeto de drive (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201324 <Local>Topologia: Número Dummy de objeto de drive criado incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No p0978 os números Dummy de objeto de acionamento (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.

Correção: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de objeto de drive (p0101).
- Não pode haver nenhum número de objeto de drive repetido.
- Através da entrada de um 0 os objetos de drive com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de objeto de drive (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201330 <Local>Topologia: Colocação em funcionamento rápida não possível

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, informações adicional: %2, número de componente preliminar: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A colocação em funcionamento rápida não pode ser executada. A topologia atual disponível não atende os requisitos necessários.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = número do componente preliminar, bb = informação adicional, aa = causa da falha.
aa = 01 hex = 1 dec:
Em um componente foram detectadas conexões não permitidas.
- bb = 01 hex = 1 dec: Para um Motor Module, foi detectado mais de um motor com DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: Para um motor com DRIVE-CLiQ o cabo DRIVE-CLiQ não está conectado em um Motor Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

aa = 02 hex = 2 dec:
A topologia contém muitos componentes de um tipo particular.
- bb = 01 hex = 1 dec: Existem mais de uma Control Unit Mestre.
- bb = 02 hex = 2 dec: Existem mais de 1 Fonte (8 para uma configuração de circuito paralelo).
- bb = 03 hex = 3 dec: Existem mais de 10 Motor Modules (8 para uma configuração de circuito paralela).
- bb = 04 hex = 4 dec: Existem mais de 9 encoders.
- bb = 05 hex = 5 dec: Existem mais de 8 Terminal Modules.
- bb = 07 hex = 7 dec: Tipo de componente desconhecido.
- bb = 08 hex = 8 dec: Existem mais de 6 Drive-Slaves.
- bb = 09 hex = 9 dec: Conexão de um Drive-Slaves não permitida.
- bb = 0a hex = 10 dec: Nenhum Drive-Master disponível.
- bb = 0b hex = 11 dec: Existe mais de um motor com DRIVE-CLiQ na ligação paralela.
- cccc: não utilizado.

aa = 03 hex = 3 dec:
Em uma rede DRIVE-CLiQ a Control Unit tem mais de 16 componentes conectados.
- bb = 0, 1, 2, 3 significa, p. ex., identificado na rede DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc = não utilizado.

aa = 04 hex = 4 dec:
O número de componentes ligados consecutivamente é maior que 125.
- bb = não utilizado.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado que resultaram na falha.

aa = 05 hex = 5 dec:
O componente não é permitido para o SERVO.
- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G presente.
- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis presente.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado que resultaram na falha.

aa = 06 hex = 6 dec:
Em um componente foram detectados dados de EEPROM não permitidos. Estes devem ser corrigidos antes de outra inicialização.
- bb = 01 hex = 1 dec: O número de encomenda (MLFB) do módulo de potência substituído contém caracteres. Os caracteres (*) devem ser substituídos por caracteres corretos.
- cccc = Número de componente temporário do componente com dados EEPROM inadmissíveis.

aa = 07 hex = 7 dec:
A topologia atual contém uma combinação inadmissível de componentes.
- bb = 01 hex = 1 dec: Active Line Module (ALM) e Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dec: Active Line Module (ALM) e Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dec: Controle SIMOTION (p. ex. SIMOTION D445) e componente SINUMERIK (p. ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: Comando SINUMERIK (p. ex. SINUMERIK 730.net) e componente SIMOTION (p. ex. CX32).
- cccc = não utilizado.

Nota:
O tipo e o número de conexão estão descritos no F01375.
Veja também: p0097 (Seleção de tipo de drive objeto), r0098 (Topologia atual do equipamento), p0099 (Topologia nominal do equipamento)

Correção:
- Adaptação da topologia atual aos requisitos permitidos.
- Executar a colocação em funcionamento através do software de colocação em funcionamento.
- Para motores com DRIVE-CLiQ conectar o cabo de potência e de DRIVE-CLiQ no mesmo Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ no X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ do motor 1 (X1) no X202, do motor 2 (X2) no X203).

Para aa = 06 hex = 6 dec e bb = 01 hex = 1 dec:
Corrigir o número de encomenda quando fazer a colocação em funcionamento com o software de colocação em funcionamento.
Veja também: p0097 (Seleção de tipo de drive objeto), r0098 (Topologia atual do equipamento), p0099 (Topologia nominal do equipamento)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201331 <Local>Topologia: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum objeto de acionamento.

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum objeto de acionamento.
- Durante a colocação em funcionamento um componente não pôde ser atribuído automaticamente a um objeto de acionamento.
- Os parâmetros para os blocos de dados não foram configurados corretamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente não atribuído.

Correção: Atribuir um objeto de drive a este componente.
Verificar os parâmetros para os blocos de dados.
Exemplos:
- Módulo de potência (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Interface do encoder (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Encoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

201340 <Local>Topologia: Muitos componentes em uma linha

Valor de mensagem: Número do componente ou número da conexão: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para o ciclo de comunicação configurado foram conectados muitos componentes DRIVE-CLiQ na linha da Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
xyy hex: x = causa do erro, yy = número de componente ou número de conexão.
1yy:
O ciclo de comunicação da conexão DRIVE-CLiQ na Control Unit é insuficiente para todas transferências de leitura.
2yy:
O ciclo de comunicação da conexão DRIVE-CLiQ na Control Unit é insuficiente para todas transferências de gravação.
3yy:
A comunicação cíclica está sobrecarregada.
4yy:
O ciclo DRIVE-CLiQ inicia antes do primeiro fim da aplicação. Um tempo morto adicional no controle é inevitável. Deve-se considerar erros de sinal de vida.
5yy:
Sobrecarga interna do buffer para dados úteis de uma conexão DRIVE-CLiQ.
6yy:
Sobrecarga interna do buffer para dados de recepção de uma conexão DRIVE-CLiQ.
7yy:
Sobrecarga interna do buffer para dados de envio de uma conexão DRIVE-CLiQ.

Correção: Verificar as conexões do DRIVE-CLiQ:
Reduzir o número de componentes da respectiva linha DRIVE-CLiQ e distribuir estes em outras conexões DRIVE-CLiQ da Control Unit. Com isso a comunicação é distribuída uniformemente através de vários linhas de comunicações.
Para valor de falha = 1yy - 4yy adicionalmente:
- Elevar os tempos de amostragem (p0112, p0115).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201354 <Local>Topologia: A topologia real aponta para um componente inadmissível

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, número do componente: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia atual aponta para pelo menos um componente inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa.
xx = 1: Componente não permitida nesta Control Unit.
xx = 2: Componente não permitida quando combinado com outro componente.
Nota:
A habilitação de pulsos é impedida.

Correção: Remover os componentes inadmissíveis e reinicializar o sistema.

201355 <Local>Topologia: Topologia atual alterada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia nominal dos dispositivos (p0099) não corresponde à topologia atual dos dispositivos (r0098).
A falha somente aparece quando a colocação em funcionamento da topologia foi realizada através da configuração automática interno do dispositivo e não com a ajuda do software de colocação em funcionamento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: r0098 (Topologia atual do equipamento), p0099 (Topologia nominal do equipamento)

Correção: Estão à escolha as seguintes medidas auxiliares, se nenhum erro ocorreu no próprio reconhecimento da topologia:
Para o caso da colocação em funcionamento não ter sido concluída:
- Executar colocação em funcionamento automática (a partir do p0009 = 1).
Geral: definir p0099 = r0098, definir p0009 = 0; isto conduz a uma geração automática de Servo Drives para os Motor Modules presentes (p0107).
Geração de Servo Drives: definir p0097 = 1, definir p0009 = 0.
Geração de Vector Drives: definir p0097 = 2, definir p0009 = 0.
Geração de Vector Drives com ligação paralela: definir p0097 = 12, definir p0009 = 0.
Para acertar configurações no p0108, pode-se, antes de definir p0009 = 0, definir primeiro p0009 = 2 e alterar o p0108. O índice corresponde ao objeto de acionamento (p0107).
Caso a colocação em funcionamento já tivesse sido concluída:
- Restabelecer a conexão original e conectar a Control Unit e ligar novamente.
- Executar os ajustes de fábrica para o dispositivo inteiro (todos drives) e permitir novamente a colocação em funcionamento automática.
- Alterar a parametrização do dispositivo de acordo com a conexão (somente possível com o software de colocação em funcionamento).
Atenção:
As alterações de topologia que gerarem esta falha, não podem ser incorporadas através da função automática interno do dispositivo, mas devem ser viabilizados através do software de colocação em funcionamento e o download de parâmetros. A função automática interno do dispositivo permite o trabalho com topologia constante. Caso contrário, quando é trocado de topologia, serão perdidas todas as parametrizações realizadas e retomados os ajustes de fábrica.
Veja também: r0098 (Topologia atual do equipamento)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201360 <Local>Topologia: A topologia atual é ilegal

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente preliminar: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia atual detectada não é permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = número do componente preliminar, aa = causa da falha.
aa = 01 hex = 1 dec:
Foram detectados muitos componentes à Control Unit. O máximo de números dos componentes permitido é 199.
aa = 02 hex = 2 dec:
O tipo de componente do componente não é conhecido.
aa = 03 hex = 3 dec:
A combinação da ALM e BLM não é permitido.
aa = 04 hex = 4 dec:
A combinação do ALM e SLM não é permitido.
aa = 05 hex = 5 dec:
A combinação da BLM e SLM não é permitido.
aa = 06 hex = 6 dec:
A CX32 não foi conectado diretamente a Control Unit permitida.
aa = 07 hex = 7 dec:
Uma NX10 ou NX15 não foi conectado diretamente a Control Unit permitida.
aa = 08 hex = 8 dec:
Um componente foi conectado a uma Control Unit que não é permitida para este propósito.
aa = 0A hex = 10 dec:
Muitos componentes de um certo tipo detectados.
aa = 0B hex = 11 dec:
Muitos Componentes de um certo tipo detectados em uma única linha.
Nota:
O sistema de Drives está parado. Nesta condição, não pode ser liberado o controle do Drive (malha fechada).

Correção: Para a causa da falha = 1:
Trocar a configuração. Conecte menos de 199 componentes à Control Unit.
Para causa da falha = 2:
Remova o componente com o tipo de componente desconhecido.
Para causa da falha = 3, 4, 5:
Estabelecer uma combinação válida.
Para causa da falha = 6, 7:
Conecte os módulos de expansão diretamente a uma Control Unit permitida.
Para causa da falha = 8:
Remova o componente.
Para causa da falha = 10, 11:
Reduzir o número de componentes.

201361 <Local>Topologia: A topologia atual contém componentes SINUMERIK e SIMOTION

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A topologia atual reconhecida contém componentes do SINUMERIK e do SIMOTION.
O sistema do Drive está parado. Nesta condição, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser liberado.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex: cc = causa da falha, bb = classe do componente da topologia atual, aa = números de componentes do componente.
cc = 01 hex = 1 dec:
Uma NX10 e N15 foram conectados no SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 dec:
A CX32 foi conectada no SINUMERIK.

Correção: Para a Identificação de falha = 1:
Substituir todos NX10 ou NX15 por um CX32.
Para a Identificação de falha = 2:
Substituir todos CX32 por um NX10 ou NX15.

201375 <Local>Topologia: Topologia atual da conexão duplicada entre dois componentes

Valor de mensagem: Número do Componente preliminar: %1, classe do componente: %2, número da conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na detecção da topologia atual foi detectada uma conexão em forma de circuito.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccbbaaaa hex:
cc = número de conexões
bb = classe do componente
aaaa = número de componente preliminar de um componente incluído no anel.
Classe do Componente:
1: Control Unit
2: Motor Mudule
3: Line Module
4: Sensor Module (SM)
5: Voltage Sensing Module (VSM)
6: Treminal Module (TM)
7: DRIVE-CLiQ Hub Module
8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15)
49: componentes DRIVE-CLiQ (nenhum componente listado)
50: Slot Opcional (exemplo: Terminal Board 30)
60: Encoder (exemplo: EnDat)
70: Motor com DRIVE-CLiQ
Tipo de Componente:
Designação precisa dentro de uma classe de componente (por exemplo: SMC20).
Número de Conexões:
Números Consecutivos, a partir de zero, da conexão ou slot apropriado(por exemplo: conexão X100 da rede DRIVE-CLiQ da Control Unit tem o número de conexão 0).

Correção: Ler o valor de falha e remover a ligação indicada.
Nota:
O software de comissionamento oferece em "Topologia --> Vista da topologia", uma capacidade optimizada de diagnósticos (p. ex. a comparação de valores setpoint/real).

201380 <Local>Topologia: Topologia atual do EEPROM com defeito

Valor de mensagem: Número prov. do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Quando detectado a topologia atual, um componente com defeito na EEPROM foi detectado.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
aaaa = número do componente preliminar do componente com defeito.

Correção: Ler o valor de falha e remover o componente defeituoso.

201381 <Local>Topologia: Comparação de módulo de potência deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número da conexão
cc = número do componente
bb = classe do componente
aa = número de componente do componente foi deslocado na topologia designada.
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado é descrito em dd, cc e bb.
A classe do componente e o número de conexões estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201382 <Local>Topologia: Comparação de Sensor Module deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201383 <Local>Topologia: Comparação de Terminal Module deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201384 <Local>Topologia: Comparação DRIVE-CLiQ Hub Módulo foi deslocado.

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado na rede DRIVE-CLiQ um Hub Module Cabinet (DMC) deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201385 <Local>Topologia: Comparação de CX32 deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um controller extension 32 (CX32) e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201386 <Local>Topologia: Comparação de componente DRIVE-CLiQ deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um componente na rede DRIVE-CLiQ e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201387 <Local>Topologia: Comparação de componente Option Slot deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um opcion slot component e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201388 <Local>Topologia: Comparação de encoder EnDat deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um encoder EnDat e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201389 <Local>Topologia: Comparação de motor com DRIVE-CLiQ deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia atual com a troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar upload do dispositivo de acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201416 <Local>Topologia: Comparação do componente adicional na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação de topologia achou um componente na topologia atual que não está especificada na topologia designada. O valor do alarme inclui o número de componentes e o número de conexões do componente com que o componente adiciona; está conectado.
Valor do Alarme (r2124, valor em com hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número de conexões
bb = classe do componente do componente adicional
aa = número do componente
Nota:
- classe do componente e número de conexões estão descritos em F01375.
- componentes que são conectados a este componente adicional não estão operacional.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Adaptação das topologias:
- Remoção do componente adicional da topologia atual.
- Carregamento da topologia nominal concordante com a topologia atual (software de colocação em funcionamento).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201420 <Local>Topologia: Comparação de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, classe do componente nominal: %2, classe do componente atual: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. Existem diferenças na plaqueta de identificação eletrônica.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = Número de componente do componente, bb = Classe do componente da topologia nominal, cc = Classe de componente da topologia atual, dd = falha da causa.
dd = 01 hex = 1 dec:
Tipo de componente diferente.
dd = 02 hex = 2 dec:
Número de encomenda diferente.
dd = 03 hex = 3 dec:
Fabricante diferente.
dd = 04 hex = 4 dec:
Conexão desconectada em um slave de componente múltiplo (p. ex. Double Motor Module) ou dados de EEPROM com defeito na plaqueta de identificação eletrônica.
dd = 05 hex = 5 dec:
Um CX32 foi substituído por um NX10 ou NX15.
dd = 06 hex = 6 dec:
Um NX10 ou NX15 foi substituído por um CX32.
Nota:
A classe de componente e o tipo de componente estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Verificar os componentes das conexões "soft-wired", com a configuração do hardware da unidade do drive, no software de comissionamento, e corrija as diferenças
- Parametrizar a comparação de topologia de todos componentes (p9906).
- Parametrizar a comparação de topologia de um componente (p9907, p9908).
Nota:
O software de comissionamento, oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" uma capacidade optimizada de diagnóstico (p. ex. a comparação de valores setpoint/real).

201421 <Local>Topologia: Comparação de componentes diferente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, classe do componente nominal: %2, classe do componente atual: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. A classe do componente, o tipo de componentes ou o número de diferentes conexões .
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = Número de componente do componente, bb = Classe do componente da topologia nominal, cc = Classe de componente da topologia atual, dd = falha da causa.
dd = 01 hex = 1 dec:
Classe do componente diferente.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

dd = 02 hex = 2 dec:
Tipo de componente diferente.
dd = 03 hex = 3 dec:
Número de encomenda diferente.
dd = 04 hex = 4 dec:
Número de Conexões diferente.
Nota:
Classe do componente, tipo de componentes e número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Verificar os componentes das conexões "soft-wired", com a configuração do hardware da unidade do drive, no software de comissionamento, e corrija as diferenças
Nota:
O software de comissionamento, oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" uma capacidade optimizada de diagnóstico (p. ex. a comparação de valores setpoint/real).

201425 <Local>Topologia: Comparação do número de série de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, diferenças: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. O número de série está diferente.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = Classe de componente da topologia atual
bb = Classe do componente da topologia nominal, , dd = falha da causa.
aa = Número de componente do componente
Nota:
Classe do componente está descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Trocar a topologia atual, para que corresponda a topologia alvo.
- Fazer o download da topologia alvo que corresponda a topologia atual (software de comissionamento).
Para o byte cc:
cc = 1 --> Pode ser confirmado utilizando p9904 ou p9905.
cc > 1 --> Pode ser confirmado utilizando p9905 e ser desativado utilizando p9906 ou p9907/p9908.
Nota:
O software de comissionamento, oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" uma capacidade optimizada de diagnóstico (p. ex. a comparação de valores setpoint/real).
Veja também: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Local>Topologia: Comparação de conexão de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal em relação à um componente. Um componente foi conectado a outra conexão.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

São descritas as conexões diferentes de um componente no valor do alarme:
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões na topologia nominal
cc = número de conexões na topologia atual
bb = Classe do componente
aa = Número de componente
Nota:
Classe do componente e o número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal concordante com a topologia atual (software de colocação em funcionamento).
- Eliminar a falha de topologia automaticamente (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p9904 (Comparação da topologia, confirmar diferenças)

201429 <Local>Topologia: Comparação de conexão diferente em mais do que um componente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças entre a topologia atual e a topologia nominal para vários componentes. Um componente foi conectado a outra conexão.
São descritas as conexões diferentes de um componente no valor do alarme:
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões na topologia nominal
cc = número de conexões na topologia atual
bb = Classe do componente
aa = Número de componente
Nota:
Classe do componente e o número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal concordante com a topologia atual (software de colocação em funcionamento).
Nota:
Um Double Motor Module tem o comportamento, internamente no software, como dois participantes DRIVE-CLiQ. Uma desconexão no Double Motor Module pode levar a várias diferenças na topologia atual.
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201451 <Local>Topologia: Topologia nominal inválida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um erro foi detectado na topologia nominal
A topologia nominal é inválida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = erro no índice, bb = número do componente, aa = causa falha
aa = 1B hex = 27 dec: erro não especificado.
aa = 1C hex = 28 dec: valor ilegal.
aa = 1D hex = 29 dec: ID incorreto.
aa = 1E hex = 30 dec: Comprimento ID incorreto.
aa = 1F hex =31 dec: Muito pouco índice à esquerda.
aa = 20 hex = 32 dec: componente não conectado na Control Unit.

Correção: Executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.

201470 <Local>Topologia: Topologia nominal da ligação de anel

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a gravação da topologia nominal foi detectada uma ligação em forma de anel.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número de conexões
bb = classe do componente
aa = número do componente de um componente incluído no anel.
Nota:
A classe de componente e o número de conexões estão descritos no F01375.

Correção: Ler o valor de falha e remover uma das ligações indicadas.
Em seguida, executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201475 <Local>Topologia: Topologia nominal da conexão duplicada entre dois componentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ao escrever topologia nominal, foi detectada uma conexão duplicada entre dois componentes.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão 2 da conexão duplicada
cc = número de conexão 1 da conexão duplicada
bb = classe do componente
aa = número do componente de um dos componentes conectou duas vezes.
Nota:
A classe de componente e o número de conexões estão descritos no F01375.

Correção: Ler o valor de falha e remover uma das duas ligações indicadas.
Em seguida, executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201481 <Local>Topologia: Comparação Falta módulo de potência na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia descobriu uma unidade de potência na topologia nominal que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Apagar o drive pertencente ao módulo de potência no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo do drive.
- checar que a topologia atual corresponde à topologia nominal e se preciso sobrescreva.
- checar os cabos da rede DRIVE-CLiQ interrompido e problemas de contato.
- checar os 24V da fonte de tensão.
- checar que a unidade de potência está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/atuais).

201482 <Local>Topologia: Comparação Falta Sensor Module na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Sensor Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Reconfigurar o Drive pertencente ao Sensor Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no Drive Unit.
- Apagar o Drive pertencente ao Sensor Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no Drive Unit.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar os cabos da rede DRIVE-CLiQ interrompido e problemas de contato.
- checar os 24V da fonte de tensão.
- checar se o Sensor Module está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201483 <Local>Topologia: Comparação Falta Terminal Module na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Terminal Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Apagar o Terminal Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no Drive Unit.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar os cabos da rede DRIVE-CLiQ interrompido e problemas de contato.
- checar os 24V da fonte de tensão.
- checar se o Terminal Module está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201484 <Local>Topologia: Comparação DRIVE-CLiQ Hub Module que perde na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Hub Module DRIVE-CLiQ na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Apagar o DRIVE-CLiQ Hub Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar os cabos da rede DRIVE-CLiQ interrompido e problemas de contato.
- checar os 24V da fonte de tensão.
- testar se o DRIVE_CLiQ Hub Module está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201485 <Local>Topologia: Comparação Falta CX32 na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Controller Extension 32 (CX32) na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Apagar o CX32/NX no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar os cabos da rede DRIVE-CLiQ interrompido e problemas de contato.
- checar os 24V da fonte de tensão.
- checar se o CX32/NX está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201486 <Local>Topologia: Comparação Falta componente DRIVE-CLiQ na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A comparação da topologia detectou um componente DRIVE-CLiQ na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Apagar o Drive pertencente a este componente no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- Reconfigurar o drive pertencente a este componente no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar os cabos da rede DRIVE-CLiQ interrompido e problemas de contato.
- checar os 24V da fonte de tensão.
- checar se o componente está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201487 <Local>Topologia: Comparação Falta componente de Option Slot na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Option Slot Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Apagar Option Board no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- Reconfigurar o dispositivo de acionamento no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar se Option Board está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201488 <Local>Topologia: Comparação Falta encoder EnDat na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Encoder EnDat na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente ao encoder no projeto do software de colocação em funcionamento(configuração de encoder) e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- Apagar o acionamento pertencente ao encoder no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no dispositivo de acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia atual de acordo com a topologia nominal.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201489 <Local>Topologia: Comparação Falta motor com DRIVE-CLiQ na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um motor com DRIVE-CLiQot Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Reconfigurar o Drive pertencente a este motor no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no Drive Unit.
- Reconfigurar o Drive pertencente a este motor no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no Drive Unit.
- checar a topologia atual correspondente à topologia designada e se preciso for, mude por cima.
- checar os cabos DRIVE-CLiQ interronpido e problemas de contato.
- checar se o Motor está trabalhando corretamente.
Nota:
O software de colocação em funcionamento oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201505 <Local>BICO: A interconexão não pode ser criada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi composto um telegrama PROFIdrive (p0922).
Uma interconexão contida no telegrama não pôde ser criada.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Receptor de parâmetro que deverá ser alterado.

Correção: Criar outra interconexão.

201506 <Local>BICO: Nenhum telegrama padrão

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O telegrama padrão p0922 não é atendido e por isso que é definido p0922 = 999.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Parâmetro BICO que falhou na tentativa de gravação.

Correção: Configurar novamente o telegrama padrão desejado (p0922).

201507 <Local>BICO: Existem interconexões para objetos inativos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Existem interconexões BICO como receptor de sinais de um objeto de acionamento que está inativo/inoperável.
Os parâmetros BI/CI correspondentes são listados no r9498.
Os parâmetros BO/CO correspondentes são listados no r9499.
No r9491 e r9492 do objeto de acionamento desativado é indicada a lista das interconexões BICO de outros objetos de acionamento.
Nota:
Os r9498 e r9499 somente são descritos quando o p9495 for definido diferente de 0.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
O número de interconexões BICO para objetos de acionamento inativos.

Correção: - Passar todas interconexões BICO abertas centralmente para a configuração de fábrica com p9495 = 2.
- Ativar/restabelecer a operação do objeto de drive inoperável (reconectar ou ativar componentes).

201508 <Local>BICO: Excedido o número de interconexões para objetos inativos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número máximo de interconexões BICO (entrada de sinais) foi excedido durante a desativação de um objeto de acionamento.
Durante a desativação de um objeto de acionamento todas interconexões BICO (receptores de sinais) foram listadas nos seguintes parâmetros:
- r9498[0...29]: Listagem dos parâmetros BI/CI afetados.
- r9499[0...29]: Listagem dos parâmetros BO/CO correspondentes.

Correção: O alarme desaparece automaticamente assim que não for registrada nenhuma interconexão BICO (valor = 0) no r9498[29] e no r9499[29].
Atenção:
Ao ativar novamente o objeto de acionamento todas interconexões BICO deverão ser controladas e, se necessário, restabelecidas.

201510 <Local>BICO: Fonte de sinais não é Float

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A saída do conector desejada não possui o tipo correto de dados. Esta interconexão não é executada.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro para qual uma interconexão deveria ser feita (saída do conector).

Correção: Interconectar esta entrada de conector com uma saída de conector com tipo de dados Float.

201511 <Local>BICO: Interconexão entre normalizações diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A interconexão desejada foi criada. Porém, ainda ocorre uma conversão entre a saída BICO e entrada BICO através dos valores de referência.
- A saída BICO possui outra unidade normalizada do que a entrada BICO.
- Mensagem somente para interconexões dentro de um objeto de acionamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Exemplo:
A saída BICO possui a tensão como unidade normalizada e a entrada BICO corrente.
Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2002 (contém valor de referência para corrente) / p2001 (contém valor de referência para tensão).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Correção: Nenhuma correção necessária.

201512 <Local>BICO: Nenhuma normalização disponível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (OFF1)
SERVO: OFF2
VECTOR: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Foi feita tentativa de se determinar um fator de conversão para uma normalização inexistente.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Unidade (p. ex. correspondente a SPEED) para a qual foi feita a tentativa de se determinar um fator.

Correção: Criar normalização ou Verificar o valor de transferência.

201513 <Local>BICO: Sobreposto DO entre diferentes normalizações

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A interconexão desejada foi criada. Porém, ainda ocorre uma conversão entre a saída BICO e entrada BICO através dos valores de referência.
É feita uma interconexão entre diferentes drive object e a saída BICO possui uma unidade normalizada do que a entrada BICO, ou diferentes valores de referência para a mesma unidade normalizada.
Exemplo:
A saída BICO possui a tensão como unidade normalizada e a entrada BICO corrente, ambas estão em diferentes Drive Object.
Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2002 (contém valor de referência para corrente) / p2001 (contém valor de referência para tensão).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Correção: Nenhum necessário.

201514 <Local>BICO: Erro de gravação durante o Reconnect

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante a operação de Reconectar (p. ex. na inicialização ou download, mas também pode ocorrer em operação normal) um parâmetro não pôde ser gravado.
Exemplo:
Durante a gravação em uma entrada double word BICO na segunda sobreposição de índice das áreas de memória (p. ex. p8861). Desta forma o parâmetro é resetado para o ajuste de fábrica.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Correção: Nenhum necessário.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201515 <Local>BICO: Gravação de parâmetros não permitida, pois o comando mestre está ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O comando mestre estava ativo durante a alteração do número de CDS ou durante a cópia dos CDS.

Correção: Nenhum necessário.

201590 <Local>Drive: O intervalo de manutenção do motor expirou

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O intervalo selecionado de serviço/manutenção para este motor foi alcançado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de dados do motor.
Veja também: p0650 (Atuais horas de operação do motor), p0651 (Horas de operação para intervalo de manutenção do motor)

Correção: Realizar o serviço/manutenção e reajustar o intervalo de serviço/manutenção (p0651).

201600 <Local>SI CU: STOP A ativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Drive baseado em função "Safety Integrated" na Control Unit (CU) foi detectado uma falha e iniciou um STOP A (Pulsos cancelados via circuito "Safety" da Control Unit).
- procedimento de verificação forçado do circuito de "Safety" da Control Unit.
- resposta subseqüente para falha F01611 (defeito em uma monitoração do canal).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Pedido de Parada do Motor Module.
1005: Pulsos cancelados embora STO não selecionou e não há nenhuma STOP A interno presente.
1010: Pulsos Habilitados embora STO é selecionado ou um STOP A interno presente.
1015: Avaliação de pulsos cancelados para o Motor Module conectado em paralelos são diferentes.
9999: Resposta subseqüente para a falha F01611.

Correção: - Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F01611 existente.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201611 <Local>SI CU: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" independente do Drive na Control Unit (CU) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre CU e o Motor Module (MM) e ativou o STOP F.
Como conseqüência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, a falha F01600 (SI CU: STOP A ativado) é indicada .
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Solicitação de parada do Motor Module.
1 até 999:
Número do dado da comparação cruzada que causou esta falha. Este número também é indicado no r9795.
1: Ciclo de monitoração SI (r9780, r9880).
2: Habilitação SI de funções seguras (p9601, p9801). Somente os Bits suportados serão submetidos à comparações cruzadas.
3: SI Comutação SGE, tempo de tolerância (p9650, p9850).
4: SI Tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).
5: Habilitação SI de controle de frenagem segura (p9602, p9802).
6: SI Motion, habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).
7: SI Tempo de retardo para cancelar pulsos com Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI Endereço PROFIsafe (p9610, p9810).
1000: Temporizador de controle expirou. Durante o período de aprox. 5 * p9650 ocorreram muitos processos de ativação no terminal EP do Motor Module, ou STO (incluindo resposta subseqüente) muito freqüentemente foi ativado por PROFIsafe/TM54F.
1001, 1002: erro na inicialização, tempo trocado / checar o tempo.
2000: Estado diferente dos terminais STO na Control Unit e Motor module.
2001: Resposta diferente do cancelamento seguro de pulsos na Control Unit e Motor Module.
2002: Estado diferente do temporizador de retardo SS1 na Control Unit e Motor module.
2004: Estado diferente da seleção STO para Motor Module ligado em paralelo.
2005: Resposta diferente do cancelamento seguro de pulsos na Control Unit e no Motor Module ligado em paralelo.

Correção: Para a Identificação de falha = 1 até 5 e 7 até 999:
- checar o dado de comparação cruzada que causou o STOP F.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para a Identificação de falha = 6:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para a Identificação de falha = 1000:
- Checar o cabeamento do terminal EP no Motor Module (problemas de contato).
- PROFIsafe: certifique-se problema de contato / falha na PROFIBUS master / controlador de PROFINET.
- checar o cabeamento de entrada do Fail-Safe no TM54F (problema de contatos).

Para a Identificação de falha = 1001, 1002:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para a Identificação de falha = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Checar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- checar o cabeamento das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- checar as causas do STO selecionado no r9772. Ativar a função SMM (p9501=1) pode causar também STO e pode ser selecionado.
- Substituir o Motor Module correspondente.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Nota:
Control Unit: Control Unit
EP: Enable Pulses (habilita pulsos)
MM: Motor Module
SGE: Entrada segura ("Safety")
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
SMM: veja r9772

201612 <Local>SI CU: Entradas STO diferentes em módulos de potência ligados em paralelo

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" independente do acionamento na Control Unit (CU) detectou diferentes estados das entradas STO associadas com AND nos módulos de potência e disparou a função STOP F.
Como conseqüência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, é indicada a falha F01600 (SI CU: STOP A ativado).
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Imagem binária das entradas digitais da Control Unit que foram utilizadas como fonte de sinais para a função "Desativação de torque com segurança".

Correção: - checar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650).
- checar o cabeamento das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
Nota:
CU: Control Unit
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201620 <Local>SI CU: Torque desativado com segurança está ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Desativado de torque com segurança" (STO) foi selecionada na Control Unit através do terminal de entrada e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201621 <Local>SI CU: Parada Segura 1 ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada na Control Unit (CU) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Parada Segura.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

201625 <Local>SI CU: Sinal de vida nos dados de segurança está com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" independente do acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro no sinal de vida dos dados de segurança entre CU e o Motor Module (MM) e ativou o STOP A.
- A comunicação DRIVE-CLiQ falhou ou foi interrompida.
- Ocorreu um timeout do Safety Software.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Não desselecionar necessariamente todas funções de acionamento necessárias.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201630 <Local>SI CU: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função básica do Drive "Safety Integrated" independente de acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro no controle de frenagem e ativou o STOP A.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
10, 11:
Falha na operação "open holding brake"
- Parâmetro p1278 setado incorretamente.
- Nenhum freio conectado ou quebra do cabeamento (confira se o freio libera para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (desativou o SBC)).
- Falta terra no cabo do freio.
20:
Falha no estado "freio aberto".
- Curto-Circuito na bobina do freio.
30, 31:
Falha na operação de "close holding brake".
- Nenhum freio conectado ou cabo quebrado (confira se liberou o freio para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (desativou o SBC)).
- Curto-Circuito na Bobina do freio.
40:
Falha no estado de "brake closed".
50:
Falha no circuito de controle do freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle do freio).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Nota:
As seguintes causas pode ser aplicado para os valores das falhas:
- o cabo do motor não está protegido corretamente.
- defeito no circuito de controle do Motor Module.

Correção:
- checar o parâmetro p1278 (para SBC, somente p1278 = 0 é permitido)
- selecionar Safe Torque Off e selecionar novamente
- checar a conexão do freio do motor.
- checar a função do freio do motor.
- checar erro de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module na rede DRIVE-CLiQ e, se preciso, faça diagnóstico nos cabos para as falhas identificadas.
- checar o gabinete elétrico e cabo conforme os regulamentos da EMC (por exemplo: blindagem do cabo do motor e os freios se estão bem apertados e o conectores dos motores se estão firmemente presos).
- Trocar o Motor Module envolvido.

Operação com Safe Brake Module:
- checar a conexão do Safe Brake Modules.
- Trocar o Safe Brake Module.

Nota:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

201649 <Local>SI CU: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated na Control Unit.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" e executar POWER ON.
- Atualizar o software da Unidade de Controle.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Unidade de Controle.

Nota:
Unidade de Controle: Unidade de Controle
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201650 <Local>SI da Unidade de Controle: Teste de aceptancia necessário

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função básica do Drive "Safety Integrated" independente da Control Unit requer um teste de aprovação.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
130: Parâmetro Safety para o Motor Module não está avaliado.
1000: O checksum nominal e o checksum atual na Control Unit não são idênticos (inicialização).
- Pelo menos um dado controlado por checksum está com defeito.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2000: O checksum nominal e o checksum atual na Control Unit não são idênticos (modo de colocação em funcionamento).
- O checksum nominal na Control Unit não foi registrado corretamente (p9799 diferente de r9798).
- quando ativado a função de safety, p9501 ou p9503 não estão deletados.
2001: O checksum nominal e o checksum atual no Motor Module não são idênticos (modo de colocação em funcionamento).
- checksum de referência entraram incorretamente no Motor Module (p9899 não igualam a r9898).
- quando reativado a função de safety, p9501 ou p9503 não estão deletados.
2002: A habilitação de funções de Safety entre a Control Unit e o Motor Module são diferentes (p9601 diferente de p9801).
2003: Teste de aprovação necessário devido à alteração de um parâmetro do Safety.
2004: Teste de aprovação necessário devido ao download de um projeto com funções de safety liberadas.
2005: O Safety-LogBook detectou que um Safety-Checksum funcional sofreu alteração. É necessário executar um teste de aprovação.
2010: A habilitação do controle de frenagem segura entre a Control Unit e o Motor Module são diferentes (p9602 diferente de p9802).
2020: Erro ao salvar os parâmetros do Safety para Motor Modulo.
3003: Teste de aprovação é recomendado como um parâmetro de safety de hardware que foi alterado
3005: O Safety-LogBook detectou que um Safety-Checksum relacionado ao hardware sofreu alteração. É necessário executar um teste de aprovação.
9999: Reação conseqüente de outra falha de safety ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Correção: Para a Identificação de falha = 130:
- Executar a rotina de colocação em funcionamento do Safety.
Para a Identificação de falha = 1000:
- Executar novamente a rotina de colocação em funcionamento do Safety.
- Substituir o cartão CompactFlash.
Para a Identificação de falha = 2000:
- Conferir os parâmetros do Safety na Control Unit e adaptar o checksum nominal (p9799).
Para a Identificação de falha = 2001:
- Conferir os parâmetros do Safety no Motor Module e adaptar o checksum nominal (p9899).
Para a Identificação de falha = 2002:
- Controlar a habilitação das funções seguras na Control Unit e no Motor Module (p9601 = p9801).
Para a Identificação de falha = 2003, 2004, 2005:
- Executar o teste de aprovação e criar o protocolo de aprovação.
O procedimento no teste de aprovação e um exemplo de protocolo de aprovação estão disponíveis na documentação do Safety Integrated para SINAMICS.
Com o valor de erro 3005 é possível quitar o alarme, se a "Parada segura" (STO) não estiver selecionada.
Para a Identificação de falha = 2010:
- Conferir a ativação segura dos freios na Control Unit e no Motor Module (p9602 = p9802).
Para a Identificação de falha = 2020:
- Executar novamente a rotina de colocação em funcionamento do Safety.
- Substituir o cartão CompactFlash.
Para a Identificação de falha = 3003:
- Realizar os controles de funcionamento do hardware modificado e criar um protocolo de aprovação.
O procedimento ao realizar um teste de aceitação como também um exemplo do relatório de aceitação está contida na seguinte informação:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated
Para o valor do alarme = 3005:
- Realizar e conferir a função para o hardware modificado e gere um relatório de aceitação.
Com o valor de erro 3005 é possível quitar o alarme, se a 'Parada segura' (STO) estiver desselecionada.
Para a Identificação de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para outras falhas existentes do Safety.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off
Veja também: p9799 (SI Checksum nominal, parâmetro SI (Unidade de controle)), p9899 (SI Checksum nominal, parâmetro SI (Motor Module))

201651 <Local>SI CU: A sincronização dos intervalos de tempo do Safety falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" requer uma sincronização dos intervalos de tempo do Safety entre a Control Unit (CU) e o Motor Module (MM), assim como entre a Control Unit e o comando de nível superior. Esta sincronização falhou.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
150: Falha na sincronização com o PROFIBUS-Master.
Todos demais valores: Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p9510 (SI Motion, PROFIBUS-Mestre sincronizado com o ciclo)

Correção: Para o valor de falha = 150:
- Controlar o ajuste do p9510 (SI Motion com ciclo sincronizado com o PROFIBUS-Master) e eventualmente corrigir.
De forma geral:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do comando de nível superior.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201652 <Local>SI CU: Ciclo de monitoração não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um dos ciclos de monitoração do Safety Integrated não é permitido:
- O ciclo de monitoração independente do Drive não pode ser mantido devido às condições de comunicação necessárias no sistema.
- O ciclo de monitoração para as monitorações seguras dos movimentos com o comando de nível superior não é permitido (p9500).
- O tempo de amostragem para o controlador de corrente (p0112, p0115) não pode ser suportado.
Nota:
A falha gera um STOP A que não pode ser confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
- Para monitoração liberada do SI independente do Drive (p9601/p9801 > 0):
Ajuste mínimo para o ciclo de monitoração (em µs).
- Com a monitoração da função de liberação de movimentos (p9501 > 0):
100: Não foi encontrado nenhum ciclo de monitoração adequado.
101: O ciclo de monitoração não é um múltiplo inteiro do ciclo de controle de posição e do ciclo DP.
102: Durante a transferência do ciclo DP para o Motor Module (MM) ocorreu um erro.
103: Durante a transferência do ciclo DP para o Sensor Module ocorreu um erro.
104, 105:

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Quatro vezes a amostragem do controlador de corrente é maior do que 1 ms ao não operar com um tempo de ciclo do PROFIBUS síncrono.
- Quatro vezes a amostragem do controlador de corrente é maior do que o ciclo DP durante a operação com o PROFIBUS sincronizado com o ciclo.
- O ciclo DP não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.

106: O ciclo de monitoração não coincide com o ciclo de monitoração do TM54F.
107: Quatro vezes que o tempo de amostragem do controlador atual é maior que o valor atual do ciclo de relógio (p9511) ou
o valor atual que o ciclo de máquina não é um múltiplo de inteiro do tempo de amostragem do controlador atual.
108: A parametrização do ciclo de máquina não corresponde a monitorização do ciclo de máquina do TM54F.

Correção: Para monitoração liberada do SI independente de acionamento (p9601/p9801 > 0):
- Atualizar o software da Control Unit.

Para monitoração de liberação na função de movimentos (p9501 > 0):
- Corrigir ciclo de monitoração (p9500) e executar POWER ON.

Para a Identificação de falha 101:
- o valor atual que sente o ciclo de máquina está fora por falta do ciclo de máquina de controle de posição / DP.
- para monitoração do movimento básico do drive (p9601/p9801bit2 = 1) o
valor atual pode ser parametrizado conforme o ciclo de máquina diretamente em p9511/p9311.

Para a Identificação de falha = 104, 105:
- setar um valor atual separado que o ciclo de máquina sente em p9511.
- Restringir a operação com o máximo de dois Drives vetoriais. Nas configurações padrão no p0112 e p0115 o tempo de amostragem do controlador de corrente é reduzido automaticamente para 250 µs. Se os valores padrão forem alterados, então o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0112, p0115) deve ser ajustado de acordo.
- aumente o ciclo de máquina do DP para operar com um ciclo de máquina da rede PROFIBUS síncrono de forma que lá é pelo menos uma razão de ciclo de máquina múltiplo de 4:1 entre o DP e o controlador atual.

Para a Identificação de falha 106:
- setar os parâmetros durante o ciclo de máquina monitorando o mesmo (p10000 e p9500 / p9300).

Para a Identificação de falha 107:
- setar o valor atual que o ciclo de máquina em p9511 que corresponde ao ciclo de máquina do controlador de corrente.

Para a Identificação de falha 108:
- setar um valor atual satisfatório para o ciclo de máquina em p9511.
- se, ao operar com o ciclo de máquina a rede PROFIBUS síncrono, o DP do ciclo de máquina é usado como valor atual que o ciclo de máquina (p9511 = 0) um DP de ciclo de máquina satisfatório deve ser configurado.

Um múltiplo satisfatório do DP do ciclo de máquina (por exemplo: 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) deve ser parametrizado no D410.
Caso contrário, o ciclo de máquina deve ser fixado a menos de 8 ms.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201653 <Local>SI CU: Configuração PROFIBUS incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração do PROFIBUS para operação das funções de monitoração do Safety Integrated com um comando de nível superior (SINUMERIK ou F-PLC) está incorreta.
Nota:
Para funções de segurança que foram habilitadas, esta falha resulta em um STOP A que não é confirmável.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
200: Não foi configurado nenhum Safety-Slot para os dados de recepção do comando.
210, 220: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do comando possui um formato desconhecido.
230: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do F-PLC possui um tamanho incorreto.
240: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do SINUMERIK possui um tamanho incorreto.
250: O PROFIsafe-Slot é configurada no alto nível de controle de F, porém PROFIsafe não é habilitado no passeio.
300: Não foi configurado nenhum Safety-Slot para os dados de envio ao comando.
310, 320: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao comando possui um formato desconhecido.
330: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao F-PLC possui um tamanho incorreto.
340: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao SINUMERIK possui um tamanho incorreto.

Correção: Para a Identificação de falha = 250:
- remova o PROFIsafe que configura no alto-nível de controle de F ou habilite PROFIsafe no Drive.
O seguinte geralmente se aplica:
- Verificar e eventualmente corrigir a configuração PROFIBUS dos Safety-Slots no Master.
- Atualizar o software da Control Unit.

201655 <Local>SI CU: Equalização das funções de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante a equalização das funções de monitoração do Safety Integrated da Control Unit (CU) e do Motor Module (MM). A Control Unit e o Motor Module não puderam determinar um bloco conjunto nas funções de monitoração do SI.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- Versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor Module são incompatíveis.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Unidade de Controle.
- Verificar o desenho do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Unidade de Controle: Unidade de Controle
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201656 <Local>SI CU: Parâmetros do Motor Module incorretos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o Motor Module (MM) no cartão CompactFlash.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
129: Parâmetro danificado do Safety para o Motor Module.
131: Erro interno de software do Motor Module.
132: Falhas de comunicação durante o upload e o download dos parâmetros do Safety para o Motor Module.
255: Erro interno de software da Control Unit.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Executar a colocação em funcionamento do Safety.
- Atualizar o software da Unidade de Controle.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o cartão CompactFlash.
Para o valor de falha = 132:
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
CU: Unidade de Controle
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201659 <Local>SI CU: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação Safety Stopre.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: A senha do Safety Integrated não foi definida.
2: Foi selecionado um resetamento dos parâmetros de acionamento. Porém, os parâmetros do Safety Integrated não podem ser apagados, pois o Safety Integrated já está liberado.
3: A entrada STO interconectada encontra-se em modo de simulação.
10: Foi feita a tentativa de liberar a função STO, mesmo que esta não pode ser suportada.
11: Foi feita a tentativa de liberar a função SBC, mesmo que esta não pode ser suportada.
12: Foi feita a tentativa de liberar a função SBC, mesmo que esta não pode ser suportada na ligação paralela.
13: Foi feita a tentativa de liberar a função SS1, mesmo que esta não pode ser suportada.
14: Foi feita a tentativa de liberar a comunicação PROFIsafe, mesmo que esta não pode ser suportada ou a versão do drive PROFIsafe utilizado na CU e MM é diferente.
15: Foi feita a tentativa de liberar as monitorações de movimento integradas no acionamento, mesmo que estas não possam ser suportadas.
16: Foi feita uma tentativa de liberar a função STO, mesmo que esta não possa ser suportada com a proteção interna de tensão (p1231) habilitada.
Veja também: p0970, p3900, r9771, r9871

Correção: Para a Identificação de falha = 1:
- Definir senha para Safety Integrated (p9761).
Para a Identificação de falha = 2:
- Bloquear o Safety Integrated executar novamente o Reset dos parâmetros de acionamento.
Para a Identificação de falha = 3:
- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).
Para a Identificação de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15:
- Controlar se existe falhas no ajuste de função de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module (F01655, F30655) e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Empregar Motor Module que ofereça suporte para a função ("Torque desativado com segurança", "Controle de frenagem segura", "PROFIsafe/PROFIsafe V2", "Monitorações de movimento integradas no acionamento") desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Para a Identificação de falha = 16:
- Bloquear a proteção interna de tensão (p1231).
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Controle de frenagem segura)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
Veja também: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201660 <Local>SI CU: Funções seguras não suportadas

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Motor Module (MM) não dá suporte às funções seguras (p. ex. versão incompatível do Motor Module). Não é possível nenhuma colocação em funcionamento do Safety Integrated.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.

Correção: - Empregar Motor Module que dá suporte para as funções seguras.
- Atualizar o software do Motor Module.
Nota:
CU: Unidade de Controle
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201663 <Local>SI CU: Cópia de parâmetros de SI rejeitada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um dos seguintes valores é armazenado no p9700 ou foi especificado offline: 87 ou 208. Devido a isto o sistema tenta copiar os parâmetros de SI da Control Unit para o Motor Module durante o boot. De qualquer forma, nenhuma função de safety é selecionada na Control Unit (p9501 = 0, p9601 = 0), por isso a cópia é rejeitada.
Nota:
Esta falha não resulta em uma parada segura.
Veja também: p9700 (SI Motion, função de cópia)

Correção: - Ajustar p9700 = 0.
- Verificar e corrigir se necessário, os parâmetros p9501 e p9601.
- Iniciar novamente a cópia da função inserindo o valor apropriado em p9700.

201664 <Local>SI CU: Nenhuma atualização automática de firmware

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante o boot, o parâmetro p7826 "Atualização de firmware automática" não possue o valor "1" que é necessário para a atualização/troca de versão automática do firmware. Isto significa que quando as funções de safety estão ativas, uma combinação de versões inadmissíveis pode ocorrer.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Veja também: p7826 (Atualização automática do Firmware)

Correção: Para o acionamento habilitado baseado na monitoração de SI:
1. Ajustar o parâmetro p7826 para o valor 1
2. Salvar o parâmetro (p0977 = 1) e realizar um PowerOn-Reset.
Ao desativar o acionamento baseado na monitoração de SI (p9601 = 0), o alarme pode ser reconhecido após a existir um modo de comissionamento de safety.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201670 <Local>SI Motion: Parametrização do Sensor Module inválida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A parametrização de um Sensor Module usado para o Safety Integrated não é permitida.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: Não foi parametrizada nenhum encoder para Safety Integrated.
2: Foi parametrizado um encoder para o Safety Integrated que não dispõe de uma pista A/B (seno/coseno).
3: O bloco de dados do encoder selecionado para o Safety Integrated ainda não é válido.
4: Ocorreu um erro durante a comunicação com o encoder.
10: Para um encoder usado para o Safety Integrated não foram atribuídos todos blocos de dados de acionamento (DDS) do mesmo bloco de dados de encoder (EDS) (p0187 ... p0189).

Correção: Para o valor de falha = 1, 2:
- Colocar e parametrizar o encoder que tem suporte do Safety Integrated (encoder com pista A/B seno, p0404.4 = 1).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar se a colocação em funcionamento dos dispositivos ou drive está ativa s, se necessário, abortá-la (p0009 = p00010 = 0), salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar POWER ON.
Para o valor de falha = 4:
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Unidade de Controle e o respectivo Sensor Module e, se necessário, executar o diagnose nas falhas encontradas.
Para o valor de falha = 10:
- Ajustar a atribuição EDS para o encoder usado para o Safety Integrated (p0187 ... p0189).
Nota:
SI: Safety Integrated

201671 <Local>SI Motion: Parametrização do encoder incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A parametrização do encoder usado pelo Safety Integrated é diferente da parametrização do encoder padrão.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro do parâmetro Safety não correspondente.

Correção: Ajustar a parametrização entre o encoder Safety e o encoder padrão.
Nota:
SI: Safety Integrated

201672 <Local>SI Motion: Motor Module software / hardware incompatível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O software disponível do Motor Module não dá suporte à monitoração de movimentos ou não é compatível ao software na Control Unit ou existe um erro de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O software existente do Motor Module não dá suporte à função de monitoração de movimentação de segurança.
4, 5, 7: O Motor Module existente não é compatível ao software da Control Unit.
2, 3, 6, 8: Há um erro de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module.

Correção: - Verificar se existe falhas no ajuste de função de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module
(F01655, F30655) e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Identificação de falha = 1:
- Empregar Motor Module que dá suporte para a monitoração de movimentos.
Identificação de falha = 4, 5, 7:
- Atualizar o software do Motor Module.
Identificação de falha = 2, 3, 6, 8:
- Verificar se há erro na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvidos e, se necessário, realizar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.
Nota:
SI: Safety Integrated

201673 <Local>SI Motion: Software/hardware de Sensor Module incompatível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O software e hardware disponível do Sensor Module não dão suporte à monitoração de movimentos com o comando de nível superior.
Nota:
Esta falha não gera uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Atualizar o software do Sensor Module.
- Empregar Sensor Module que dá suporte para a monitoração de movimentos.
Nota:
SI: Safety Integrated

201680 <Local>SI Motion CU: Erro de checksum das monitorações seguras

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O checksum atual calculado e registrado no r9728 pelo acionamento através dos parâmetros relevantes à safety não coincide com o checksum nominal salvo no p9729 na última aprovação da máquina.
Foram alterados parâmetros relevantes à safety ou existe um erro.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Erro de checksum nos parâmetros SI para monitoração de movimentação.
1: Erro de checksum nos parâmetros SI para valores atuais.
2: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar os parâmetros relevantes à segurança e corrigir se necessário.
- Executar POWER ON.
- Executar teste de aceptância.
Nota:
SI: Safety Integrated

201681 <Local>SI Motion CU: Valor de parâmetro incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser atribuído com este valor.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com valor incorreto.

Correção: Corrigir valor do parâmetro.

201682 <Local>SI Motion CU: Função de monitoração não suportada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de monitoração liberada no p9501, p9601 ou p9801 não é suportada nesta versão de Firmware.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: A função de monitoração SLP não é suportada (p9501.1).
2: A função de monitoração SCA não é suportada (p9501.7 e p9501.8 ... 15 e p9503).
3: Função de monitoração do override SLS não é suportada (p9501.5).
10: As funções de monitoração são suportadas apenas no objeto de acionamento SERVO.
20: As funções de monitoração de movimento independentes de acionamento somente são suportadas quando associadas com o PROFIsafe (p9501 e p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
21: O PROFIsafe somente é suportado quando associado às funções de monitoração de movimento independentes de acionamento (p9501 e p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).

Correção: Desselecionar a respectiva função de monitoração (p9501, p9503, p9601, p9801).
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9501 (SI Movimento liberação funções segurança (Unidade de Controle)), p9503 (SI Motion habilitação de SCA (SN) (Control Unit))

201683 <Local>SI Motion CU: Falta liberação de SOS/SLS

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A função básica importante de safety "SOS/SLS" não é habilitado no p9501 embora são habilitados outras funções importantes de monitorizações na safety.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Correção: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9501.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9501 (SI Movimento liberação funções segurança (Unidade de Controle))

201684 <Local>SI Motion: Os valores limite da posição limitada de segurança estão trocados

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a função "Posição limitada de segurança" (SLP) temos no p9534 um valor menor que no p9535.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valores limite SLP1 trocados.
2: Valores limite SLP2 trocados.

Correção: Corrigir os valores limite no p9534 e p9535 e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)

201685 <Local>SI Motion CU: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor limite para a função "Velocidade segura limitada" (SLS) é maior que a velocidade que corresponde a um limite de freqüência de encoder de 500 kHz.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Velocidade máxima permitida.

Correção: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9531 (Valores limite de SI Motion SLS (SG) (Control Unit))

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201686 <Local>SI Motion: Parametrização da posição de came não permitida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi parametrizado pelo menos um "Came seguro" (SCA) habilitado no p9536 ou p9537 muito próximo da faixa de tolerância em torno da posição módulo.
Para associação de cames com uma pista de cames devem ser cumpridas as seguintes condições:
- O comprimento do came x = p9536[x]-p9537[x] deve ser maior ou igual à tolerância do came + a tolerância de posição (= p9540 + p9542). Com isso também devemos considerar que para os cames em uma pista de cames a posição negativa deverá ser menor que a posição positiva.
- A distância entre 2 cames x e y (posição negativa [y] - posição positiva [x] = p9537[y] - p9536[x]) em uma pista de cames deverá ser maior ou igual à tolerância de came + tolerância de posição (= p9540 + p9542).
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do "Came seguro" com posição inadmissível.
Veja também: p9501 (SI Movimento liberação funções segurança (Unidade de Controle))

Correção: Corrigir a posição do came e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9536, p9537

201687 <Local>SI Motion: Parametrização do valor Modulo SCA (SN) não permitida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modulo parametrizado avaliado para o função "Came Seguro" (SCA) não é um múltiplo de 360 000 mGraus.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.

Correção: Corrigir o valor Modulo para SCA e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9505 (SI Motion valor do módulo SCA (SN) (Control Unit))

201688 <Local>SI Motion CU: Sincronização de valor atual não é permitida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Isto não é permitido habilitar para sincronização de valor atual e uma função de monitorização com referência absoluta (SCA/SLP).
Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser reconhecida.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Desselecionar a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)
Veja também: p9501 (SI Movimento liberação funções segurança (Unidade de Controle))

201689 <Local>SI Motion: Eixo configurado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A configuração do eixo foi alterada (por exemplo, comutação entre eixo linear e eixo rotativo).
O parâmetro p0108.13 é corrigido internamente com o valor correto.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro que ativou a alteração
Veja também: p9502 (SI Movimento tipo de eixo (Unidade de Controle))

Correção: Após a comutação deverá ser executado o seguinte:
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar POWER ON.

Uma vez que a Control Unit seja ligada, a mensagem de safety F01680 ou F30680 indica que os checksums em r9398[0] e r9728[0] foram alterados no acionamento. Deve ser executado o seguinte:
- Ativar o modo de comissionamento de safety novamente.
- Comissionamento de safety completo do acionamento.
- Sair do modo de comissionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar um POWER ON.

Nota:
No software de colocação em funcionamento as unidades somente serão exibidas de modo consistente após um Upload de projeto.

201690 <Local>SI Motion: Problema de backup de dados na NVRAM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Não há memória suficiente no NVRAM no acionamento para o armazenamento dos parâmetros r9781 e r9782 (safety logbook).
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Não há nenhuma NVRAM física disponível no acionamento.
1: Não há mais nenhum espaço de memória livre na NVRAM.

Correção: Para a Identificação de falha = 0:
- use uma Control Unit NVRAM.

Para a Identificação de falha = 1:
- não selecione a função que não são requeridas e aquele objeto para compensar desgaste de memória no NVRAM.
- entre em contato com o Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201691 <Local>SI Motion: Ti e To inadequado para o ciclo DP

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O tempo configurado para comunicação PROFIBUS não é permitida e o ciclo DP é utilizado como o ciclo de aquisição do valor atual para as funções de monitoração de movimento de segurança:
PROFIBUS síncrono: o total de Ti e To é muito alto para o ajuste de ciclo DP. O ciclo DP deve ter no mínimo 1 ciclo de controle de corrente maior que a soma de Ti e To.
PROFIBUS não síncrono: o ciclo DP deve ser no mínimo 4 x o ciclo de controle de corrente.

Correção: Configurar o Ti e To baixo de forma que sejam adequados para o ciclo DP ou incrementar o tempo do ciclo DP.
Opção para habilitar o acionamento baseado na monitoração SI (p9601/p9801 > 0):
Utilizar o ciclo de amostragem de valor atual p9511/p9311 e então ajustá-lo independentemente do ciclo DP.
Veja também: p9511 (SI Motion reconhec. valor atual do ciclo de clock (Control Unit))

201696 <Local>SI Motion: Seleção de teste das monitorações de movimento durante a inicialização

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O teste de funções de monitoração de movimento já foi ilegalmente ativo no boot.
Esta é a razão pela qual o teste é apenas executado novamente após selecionar o procedimento de verificação forçada parametrizado em p9705.
Nota:
Esta mensagem não resulta em uma resposta de parada segura.
Veja também: p9705 (SI Motion, parada de teste, fonte de sinais)

Correção: Retirar a seleção do procedimento de verificação forçada da função de monitoramento de movimentação de segurança e então selecione novamente.
A fonte de sinal para iniciação é parametrizada na entrada do binector p9705.
Nota:
SI: Safety Integrated
Veja também: p9705 (SI Motion, parada de teste, fonte de sinais)

201697 <Local>SI Motion: Necessário executar o teste das monitorações de movimento

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi excedido o tempo ajustado no p9559 para a dinamização forçada das funções de monitoração de monitoração de movimentos do Safety. É necessário executar um novo teste.
Após a próxima seleção da dinamização forçada parametrizada no p9705 a mensagem será apagada e o tempo de monitoração resetado.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
Veja também: p9559 (Timer de proc. de verificação forçada SI Motion (Control Unit)), p9705 (SI Motion, parada de teste, fonte de sinais)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Executar a dinamização das monitorações seguras de movimento.
A fonte de sinais para ativação está parametrizada no BI: p9705.
Nota:
SI: Safety Integrated
Veja também: p9705 (SI Motion, parada de teste, fonte de sinais)

201698 <Local>SI da CU: Modo de colocação em funcionamento ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" foi selecionada.
Esta mensagem é retomada após a conclusão da colocação em funcionamento do Safety.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação parada segura.
Veja também: p0010

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Unidade de Controle: Unidade de Controle
SI: Safety Integrated

201699 <Local>SI CU: Teste de desligamento necessário

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi excedido o tempo ajustado no p9659 para a dinamização forçada dos atalhos de desligamento do Safety. É necessário um novo teste do atalho de desligamento do Safety.
Após a próxima desseleção da função "STO" é apagada a mensagem e o tempo de monitoração resetado.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.
Veja também: p9659 (SI Dinamização forçada, temporizador)

Correção: Selecionar e desselecionar o STO.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201700 <Local>SI Motion CU: STOP A ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é parado através do STOP A (cancelamento de pulsos via atalho de desligamento do Safety na Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Pulsos não cancelados no tempo parametrizado (p9557) após a seleção da parada de teste.
- Reação conseqüente da mensagem C01706 "SI Motion: Rampa de frenagem segura ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade segura ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção:
- Eliminar a causa da falha no comando e executar POWER ON.
- Controlar o valor no p9557, eventualmente aumentar o valor, depois executar POWER ON.
- Controlar o atalho de desligamento da Control Unit (controlar a comunicação do DRIVE_CLiQ).
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01706.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01701.
- Trocar o Motor Module.
- Trocar a Control Unit.

Esta mensagem somente pode ser quitada em modo de teste de aceptância sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated

201701 <Local>SI Motion CU: STOP B ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é parado através do STOP B (frenagem ao longo da rampa de desaceleração OFF3).
Como conseqüência desta falha é emitida a mensagem C01700 "STOP A ativado" quando expirar o tempo parametrizado em p9556 ou quando não é alcançado o limite de velocidade parametrizado em p9560.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação conseqüente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade segura ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C01711 "SI Motion: Defeito em um canal de monitoração".

Correção:
- Eliminar a causa da falha no comando e executar POWER ON.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01711.

Esta mensagem somente pode ser quitada em modo de teste de aprovação sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated

201706 <Local>SI Motion CU: Monitoração de aceleração segura, limite excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Depois de iniciar o STOP B ou STOP C, a velocidade excedeu a tolerância configurada.
O drive é parado através da mensagem C01700 "SI Motion: STOP A ativado".

Correção: Verificar o comportamento de frenagem, se necessário, adaptar a tolerância para "Monitoração de aceleração segura" (SBR).
Esta mensagem somente pode ser quitada em modo de teste de aprovação sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina.

Nota:
SBR: Safe Acceleration Monitor (Monitoração de aceleração segura)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9548 (Tolerância da velocidade atual SI Motion SBR (Control Unit))

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201707 <Local>SI Motion CU: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O drive é parado através da mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

Correção: - Verificar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo.
- Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser quitada em modo de teste de aprovação sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9530 (Tolerância de parada de SI Motion (Control Unit))

201708 <Local>SI Motion CU: STOP C ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: STOP2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP C (frenagem ao longo da rampa de desaceleração OFF3). Depois de expirar o intervalo de tempo parametrizado, é ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação conseqüente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade segura ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C01715 "SI Motion: Posição final segura ultrapassada".
Veja também: p9552 (SI Motion, tempo de transição STOP C para SOS(SBH)(Control Unit))

Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201709 <Local>SI Motion CU: STOP D ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O acionamento é parado através do STOP D (frenagem na pista).
Depois de expirar o intervalo de tempo parametrizado, é ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação conseqüente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade segura ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C01715 "SI Motion: Posição final segura ultrapassada".
Veja também: p9553 (SI Motion tempo transição STOP D para SOS (SBH) (Control Unit))

Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201710 <Local>SI Motion CU: STOP E ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado com o STOP E (movimento de retrocesso).
Depois de expirar o estágio de temporizador parametrizado, é ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação conseqüente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade reduzida de segurança ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C01715 "SI Motion: Posição final segura excedida".
Veja também: p9554 (SI Motion tempo transição STOP E para SOS (SBH) (Control Unit))

Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201711 <Local>SI Motion CU: Defeito em um canal monitorado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoração, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou resultados das monitorações e ativou STOP F. Uma das monitorações não funciona mais confiavelmente, isto é, não é mais possível operar com segurança.
Se pelo menos uma função de monitoração estiver ativa, então, depois de expirar o estágio de temporizador, será emitida a mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

O valor de mensagem que ativou o STOP F é indicado no r9725. Os valores de mensagem descritos referem-se à comparação cruzada entre a Control Unit e o Motor Module. Se o acionamento é operado junto com um SINUMERIK, os valores de mensagem são descritos na mensagem 27001 do SINUMERIK.
Valor de mensagem (r9749, valor em decimal):
0 até 999: Número do dado da comparação cruzada que causou esta falha.
Identificação de falha, que não são listados abaixo, são apenas para diagnóstico interno da Siemens.
0: Solicitação de parada de outro canal de monitoração.
1: Imagem de estado das funções de monitoração SOS, SLS ou SLP (lista de resultados 1) (r9710[0], r9710[1]).
2: Imagem de estado da função de monitoração SCA ou n < nx (lista de resultados 2) (r9711[0], r9711[1]).
3: Valor real de posição (r9712).
4: A sincronização da comparação cruzada de dados entre os dois canais está com falha.
5: Habilitações de função (p9501, p9301).
6: Valor limite para SLS1 (p9531[0], p9331[0]).
7: Valor limite para SLS2 (p9531[1], p9331[1]).
8: Valor limite para SLS3 (p9531[2], p9331[2]).
9: Valor limite para SLS4 (p9531[3], p9331[3]).
10: Tolerância de parada (p9530, p9330).
31: Tolerância de posição (p9542, p9342).
33: Tempo de mudança de velocidade (p9551, p9351).
35: Tempo de retardo para cancelar pulsos (p9556, p9356).
36: Tempo de controle do cancelamento dos pulsos (p9557, p9357).
37: Tempo de transição de STOP C para SOS (p9552, p9352).
38: Tempo de transição de STOP D para SOS (p9553, p9353).
40: Reação de parada no SLS.
42: Rotação de desativação para cancelar pulsos (p9560, p9360).
43: Teste de memória da reação de parada (STOP A).
44: Valor de posição + valor limite SLS1 / ciclo de monitoração do Safety.
45: Valor de posição - valor limite SLS1 / ciclo de monitoração do Safety.
46: Valor de posição + valor limite SLS2 / ciclo de monitoração do Safety.
47: Valor de posição - valor limite SLS2 / ciclo de monitoração do Safety.
48: Valor de posição + valor limite SLS3 / ciclo de monitoração do Safety.
49: Valor de posição - valor limite SLS3 / ciclo de monitoração do Safety.
50: Valor de posição + valor limite SLS4 / ciclo de monitoração do Safety.
51: Valor de posição - valor limite SLS4 / ciclo de monitoração do Safety.
52: Posição de parada + tolerância.
53: Posição de parada - tolerância.
54: Valor de posição + valor limite nx / ciclo de monitoração do Safety + tolerância.
55: Valor de posição + valor limite nx / ciclo de monitoração do Safety.
56: Valor de posição - valor limite nx / ciclo de monitoração do Safety.
57: Valor de posição - valor limite nx / ciclo de monitoração do Safety - tolerância.
58: Atual solicitação de parada.
75: Limite de velocidade nx (p9546, p9346).
76: Reação de parada no SLS1 (p9563[0], p9363[0]).
77: Reação de parada no SLS2 (p9563[1], p9363[1]).
78: Reação de parada no SLS3 (p9563[2], p9363[2]).
79: Reação de parada no SLS4 (p9563[3], p9363[3]).
81: Tolerância de velocidade para SBR (p9548, p9348).
82: SGEs para fator de correção SLS.
83: Timer de teste de aprovação (p9558, p9358).
84: Tempo de transição do STOP F (p9555, p9355).
85: Tempo de transição da falha de Bus (p9580, p9380).
86: Identificação do sistema de 1 encoder.
87: Atribuição de encoder de um segundo canal (p9526, p9326).
89: Freqüência limite do encoder.
230: Tempo do filtro constante para n < nx.
231: Tolerância de histerese para n < nx.
232: Valor atual de velocidade suavizada.
233: Valor atual de velocidade suavizada + valor limite nx / ciclo de clock de monitoração de safety + tolerância de histerese.
234: Valor atual de velocidade suavizada + valor limite nx / ciclo de clock de monitoração de safety.
235: Valor atual de velocidade suavizada - valor limite nx / ciclo de clock de monitoração de safety.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

236: Valor atual de velocidade suavizada - valor limite nx / ciclo de clock de monitoração de safety - tolerância de histerese.
237: SGA n < nx.
1000: Temporizador de controle expirou. Ocorreu um número excessivo de alterações de sinal nas entradas seguras.
1001: Falha de inicialização do timer de controle.
1005: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
1011: Estado de aprovação diferente entre os canais de monitoração.
1012: Comprometimento da consistência do valor real do encoder.
1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoração.
1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoração e o Sensor Module.
1022: Sinal de vida para o sensor DQL do módulo CU
1032: Sinal de vida para o sensor DQL do módulo MM
1033: Erro ocorrido durante a verificação do offset entre POS1 e POS2 para o sensor DQL do módulo CU
1034: Erro ocorrido durante a verificação do offset entre POS1 e POS2 para o sensor DQL do módulo MM
5000 ... 5140: Valores de mensagem do PROFIsafe.
5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Um erro interno de software ocorreu (apenas para diagóstico interno da Siemens).
5012: Falha na inicialização do driver do PROFIsafe.
5013: O resultado da inicialização apresenta diferenças nos dois controladores.
5022: Erro na avaliação do parâmetro F. Os valores do parâmetro F transmitido não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.
5025: O resultado da parametrização F apresenta diferenças nos dois controladores.
5026: Erro CRC nos parâmetros F. O valor CRC transmitido do parâmetro F não coincide com o valor calculado no PST.
5065: Ao receber o telegrama do PROFIsafe foi constatado um erro de comunicação.
5066: Ao receber o telegrama do PROFIsafe foi constatado um erro de monitoração de tempo.
6000 ... 6166: Valores de mensagens PROFIsafe (driver do PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).
Valores de mensagens 6000, 6072:
- um erro interno de software ocorreu (apenas para diagnóstico interno da Siemens).
Valores de mensagens 6064 ... 6071:
- Erro na avaliação dos parâmetros F. Os valores dos parâmetros F transferidos não correspondem aos valores esperados no driver de PROFIsafe.
6064: Endereço de destino e endereço de PROFIsafe são diferentes (F_Dest_Add).
6065: Endereço de destino não válido (F_Dest_Add).
6066: Endereço da fonte não válido (F_Source_Add).
6067: Tempo de watchdog não válido (F_WD_Time).
6068: Nível de SIL incorreto (F_SIL).
6069: Comprimento de F-CRC incorreto (F_CRC_Length).
6070: Incorrect F parameter version (F_Par_Version).
6071: Erro de CRC para os parâmetros F (CRC1). O valor de CRC transferido não corresponde ao valor calculado no driver PROFIsafe.
6165: Um erro de comunicação foi identificado no recebimento do telegrama de PROFIsafe.
6166: Um erro de monitoração de tempo (timeout) foi identificado no recebimento do telegrama PROFIsafe.
Veja também: p9555 (SI Motion tempo de transição STOP F para STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion, diagnose STOP F)

Correção: No geral aplica-se o seguinte:
Os ciclos de monitoração nos dois canais devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, ajustados iguais.
Para a Identificação de falha = 0:
- Neste canal de monitoração não foi detectada nenhuma falha. Observar a mensagem de falha de outro canal de monitoração (no MM: F30711).
Para a Identificação de falha = 4:
- Os ciclos de monitoração nos dois canais devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, ajustados iguais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para a Identificação de falha = 1 ... 999:
- Caso a Identificação de falha é listado abaixo da causa: verificar os parâmetros de verificação cruzada às quais os valores de falha fazem referência.
- Copiar os parâmetros de safety.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Correção da avaliação do encoder. Os valores reais são diferentes devido à falhas mecânicas (correia trapezoidal, deslocamento até o limite mecânico, desgaste e configuração de janela muito pequena, falha de encoder, ...).
Para a Identificação de falha = 1000:
- Análise dos sinais pertencentes à entrada segura (problemas de contato).
Para a Identificação de falha = 1001:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Para a Identificação de falha = 1005:
- Verificação das condições de habilitação dos pulsos.
Para a Identificação de falha = 1011:
- Para diagnóstico veja o parâmetro (r9571).
Para a Identificação de falha = 1012:
- Atualizar o software do Sensor Module.
Para a Identificação de falha = 1020, 1021:
- Verifique a conexão de comunicação.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Substituição de hardware.
Para a Identificação de falha = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.
Para a Identificação de falha = 5012:
- Controlar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810). O endereço PROFIsafe não pode ser 0 ou FFFF!
Para a Identificação de falha = 5013, 5025:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810).
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Para a Identificação de falha = 5022:
- Controlar o ajuste dos valores dos parâmetros F no PROFIsafe-Slave (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).
Para a Identificação de falha = 5026:
- Controlar e atualizar os valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe-Slave.
Para a Identificação de falha = 5065:
- Verificar a configuração e comunicação no PROFIsafe-Slave (lfdNr / CRC).
- Verificar a configuração do valor dos parâmetros F, F_WD_Time, no escravo PROFIsafe e incrementar se necessário.
- Verificar se existe algum erro de comunicação no DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvidos e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.
Para a Identificação de falha = 5066:
- Verificar o ajuste do valor de parâmetros F, F_WD_Time, no escravo PROFIsafe e eventualmente aumentar o valor de tempo esgotado.
Identificação de falha = 6000, 6072:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Verificar se há alguma falha na comunicação do DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvidos e, se necessário, executar a rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.
- Atualizar o firmware para a última versão.
- Contatar o Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Substituir a Control Unit.
Identificação de falha = 6064:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_Dest_Add, no escravo PROFIsafe.
- Verificar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810).
Identificação de falha = 6065:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_Dest_Add, no escravo PROFIsafe. Não é permitido ao endereço de destino ser 0 ou FFFF!
Identificação de falha = 6066:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_Source_Add no escravo PROFIsafe. Não é permitido o endereço de fonte seja 0 ou FFFF!
Identificação de falha = 6067:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_WD_Time no escravo PROFIsafe. Não é permitido que o watchdog seja 0!
Identificação de falha = 6068:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_SIL no escravo PROFIsafe. O nível do SIL deve corresponder ao SIL2!
Identificação de falha = 6069:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_CRC_Length no escravo PROFIsafe. A configuração do comprimento do CRC2 é de 2-byte CRC no modo V1 e 3-byte CRC no modo V2!
Identificação de falha = 6070:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_Par_Version no escravo PROFIsafe. O valor do parâmetro de versão é 0 no modo V1 e 1 no modo V2!
Identificação de falha = 6071:
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F e do parâmetro F de CRC (CRC1) calculado apartir destes escravos PROFIsafe e, se necessário, atualize-os.
Identificação de falha = 6165:
- Verificar a configuração e comunicação no escravo PROFIsafe.
- Verificar a configuração do valor do parâmetro F, F_WD_Time no escravo PROFIsafe e aumente-o caso necessário.
- Verificar se há alguma falha na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvidos, e se necessário, execute a rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.
Identificação de falha = 6166:
- Verificar a configuração e comunicação no escravo PROFIsafe.
- Verificar as configurações do parâmetro F, F_WD_Time, no escravo PROFIsafe e aumente-o caso necessário.
Esta mensagem pode ser reconhecida como segue:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Veja também: p9300 (SI Motion monitoração tempo de ciclo (Módulo motor)), p9500 (SI Motion monitoração de ciclo de clock (Control Unit))

201714 <Local>SI Motion CU: Velocidade limitada de segurança excedida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9531) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9563).
Valor de mensagem (r9749, interpretar decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar o programa de deslocamento no controle.
- Controlar os limites da "Velocidade limitada de segurança" (SLS) e, se necessário, adaptar (p9531).
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9531 (Valores limite de SI Motion SLS (SG) (Control Unit)), p9563 (Resposta de parada específica SI Motion SLS (SG) (Control Unit))

201745 <Local>SI Motion CU: Controlar o torque de frenagem durante o teste de frenagem

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Através do parâmetro p2003 pode ser modificada a normalização do "brake torque" para o "brake test".
Para o "braking test", deve ser executado novamente um "acceptance test". Isto, determina que o "braking test" é executado com o "braking torque" correto.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir o teste de aceptancia para teste seguro de frenagem quando o teste de frenagem é aplicado.
Veja também: p2003

201750 <Local>SI Motion CU: Falha de hardware do encoder de segurança

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O encoder utilizado nas monitorações seguras de movimento apresenta uma falha de hardware.
Valor de mensagem (r9749, valor em decimal):
Palavra de estado do encoder 1, palavra de estado do encoder 2 que gerou a mensagem.

Correção: - Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina.

201751 <Local>SI Motion CU: erro de teste efetividade do encoder de segurança

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O encoder DQ utilizado para sinais de funções de monitoramento de movimento seguro em um erro do teste de efetividade.
Valor da mensagem (r9749, valor em decimal):
1 - Bit TFD no EncoderStatusWord2 configurado no último teste de efetividade
2 - O número do teste de efetividade atual no último teste de efetividade feito é menor/maior que esperado
3 - Bit IG1/IG2 no EncoderStatusWord2 no último teste de efetividade feito é maior que o esperado

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4 - Bit F1/F2 no EncoderStatusWord2 no último teste de efetividade feito não dinamizado.
5 - Testes de efetividade realizados frequentemente
6 - LS1/LS2 não estavam travados durante o teste de efetividade
7 - Teste de efetividade realizado raramente ou não completo

Correção: - Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina.

201796 <Local>SI Motion CU: Esperar pela comunicação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O acionamento aguarda o estabelecimento de comunicação com o SINUMERIK ou TM54F para a execução das funções seguras de monitoração de movimentos.
Nota:
Neste estado os pulsos são cancelados de forma segura.

Correção: Se a mensagem não desaparecer automaticamente após um tempo prolongado, deverão ser feitas as seguintes verificações com relação à comunicação:
Para comunicação com SINUMERIK, se aplica:
- Verificar as mensagens adicionais que estão presentes, relacionadas com a comunicação PROFIBUS e resolvê-las.
- Verificar a atribuição correta dos eixos no comando mestre com os acionamentos no dispositivo de acionamento.
- Verificar a habilitação das funções seguras de monitoração de movimentos para o eixo correspondente no comando de nível superior, e se necessário, configure-a.
Para comunicação com TM54F, aplica-se:
- Verificar mensagens adicionais que estejam presentes, relacionadas à comunicação DRIVE-CLiQ com TM54F e resolvê-las.
- Verificar a configuração de p10010. Todos os drive objetos controlados através do TM54F devem ser listados.
Veja também: p9601 (SI Habilit., funções de seg. integradas no acion. (Control Unit)), p9801 (SI liberado, funções integradas no drive. (Módulo motor)), p10010 (SI Atribuição de objetos de acionamento)

201798 <Local>SI Motion CU: Test Stop em andamento

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Test Stop está ativa.

Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

201799 <Local>SI Motion CU: Modo de teste de aceptância ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O modo de teste de aceptância está ativo. As mensagens de POWER ON das funções seguras de monitoração de movimentos podem confirmadas durante o teste de aprovação com a tecla RESET do comando de nível superior.

Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceptância.
Nota:
SI: Safety Integrated

201800 <Local>DRIVE-CLiQ: Hardware/configuração incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro na conexão DRIVE-CLiQ.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
100 ... 107:
A comunicação através dos soquetes DRIVE-CLiQ X100 ... X107 não passou para a operação cíclica. A causa pode ser uma estrutura com falha ou uma configuração que provoca o bustiming impossível.
10:
Perda da conexão DRIVE-CLiQ. A causa pode ser, por exemplo, a desconexão do cabo DRIVE_CLiQ da Control Unit ou ocorrer através de curto-circuito em motores com DRIVE-CLiQ. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.
11:
Erro repetido na detecção de conexão. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.
12:
Foi detectada uma conexão, mas a troca da identificação de participante não funciona. A causa pode estar em um componente com defeito. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.

Correção: Identificação de falha = 100 ... 107:
- Certifique-se que os componentes DRIVE-CLiQ possuem a mesma versão.
- Evitar topologias longas para ciclos curtos de clock de controlador de corrente.

Identificação de falha = 10:
- Verificar o cabo DRIVE-CLiQ na Control Unit.
- Elimine qualquer curto-circuito dos motores com DRIVE-CLiQ.
- Executar um POWER ON.

Identificação de falha = 11:
- Verificação do design da cabine elétrica e o cabo de transmissão com base na compatibilidade eletromagnética.

Identificação de falha = 12:
- Substituir o componente envolvido.

201802 <Local>CU DRIVE-CLiQ: POWER ON devido aos tempos de amostragem básicos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, OFF1)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, OFF1)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Uma alteração dos tempos de amostragem básicos DRIVE-CLiQ p0110 não é possível durante a operação. É necessário um POWER ON.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Índice do p0110.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Salvar (p0971 = 1).
- Executar POWER ON.

201840 <Local>SMI: Encontrado componente com dados alterados

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Não foi encontrado nenhum outro Sensor Module Integrated (SMI).
Isto pode ter as seguintes causas:
1. Foi substituído um motor com DRIVE-CLiQ (SMI) de outro número de encomenda.
2. Foi substituído um Sensor Module Integrated como peça de reposição onde não existem dados de encoder ou de motor, ou então existem dados incorretos.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
O valor é um número hexadecimal de 8 dígitos AAAABBBB que deve ser interpretado da seguinte forma:
BBBB = Reservado.
AAAA = Número de componente do respectivo componente.

Correção: Para 1.
- Restabelecer configurações de fábrica.
- Executar a primeira colocação em funcionamento.
Para 2.
- Inserir novamente os dados SMI da segurança (p4690, p4691).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

201900 <Local>PROFIBUS: Telegrama de configuração com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um PROFIBUS-Master tenta estabelecer uma conexão com um telegrama de configuração com erro.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
50: Erro de sintaxe.
51: Estabelecimento de conexão para mais objetos de acionamento do que projetados no dispositivo. Os objetos de acionamento para a troca de dados de processo e sua seqüência são definidos no p0978.
52: Muitas palavras de dados para Input ou Output para um objeto de acionamento. São permitidos no máximo 16 palavras para SERVO e VECTOR, e no máximo 5 palavras para A_INFEED, TB30, TM31 e CU320.
53: Número de bytes ímpares para Input ou Output.

Correção: Verifique a configuração de bus nos lados mestre e escravo.
Valor do alarme = 51:
Verifique a lista dos objetos de drive com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0 todos objetos de drive da lista são excluídos da troca de dados de processo.

201901 <Local>PROFIBUS: Telegrama de parametrização com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um PROFIBUS-Master tenta estabelecer uma conexão com um telegrama de parametrização com erro.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: Bits de parametrização incorretos.
10: Comprimento inadmissível de um bloco de parametrização opcional.
11: Identificação inadmissível de um bloco de parametrização opcional.
20: Bloco de parametrização duplo para sincronização de ciclo.
21: Bloco de parametrização com erro para sincronização de ciclo.
22: Bit de parametrização com erro para sincronização de ciclo.
23: Sincronização de ciclo inadmissível para interface PZD 2.
30: Bloco de parametrização duplo para transmissão peer-to-peer.
31: Bloco de parametrização com erro para transmissão peer-to-peer.

Correção: Verificação da configuração de bus:
- Endereços de bus
- Configuração escravo

201902 <Local>IF1: PB/PN Sincronizador de ciclo com parametrização operacional inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
0: Tempo de ciclo de bus Tdp < 0,5 ms.
1: Tempo de ciclo de bus Tdp > 32 ms.
2: O tempo de ciclo de bus Tdp não é um inteiro múltiplo do ciclo de controle de corrente.
3: Momento da coleta de valor atual Ti > tempo de ciclo de bus Tdp ou Ti = 0.
4: O momento da coleta de valor atual Ti não é nenhum inteiro múltiplo do ciclo de controle de corrente.
5: Momento da incorporação de setpoint To >= tempo de ciclo de bus Tdp ou To = 0.
6: O momento da incorporação de setpoint To não é nenhum inteiro múltiplo do ciclo de controle de corrente.
7: Tempo mestre de ciclo de aplicação Tmapc não é um inteiro múltiplo do ciclo de controle de rotação.
8: Reserva de bus do tempo de ciclo de bus Tdp - Tempo de Data Exchange Tdx menor que dois ciclos de controle de corrente.
9: Tempo de ciclo de bus Tdp alterado em relação ao primeiro estabelecimento de conexão.
10: Momento da incorporação de setpoint não é To <= tempo de Data Exchange Tdx + To_min.
11: Tempo mestre de ciclo de aplicação Tmapc > 14 ou Tmapc = 0.
12: Janela de tolerância PLL Tpll_w > Tpll_w_max.
13: Tempo de ciclo de bus Tdp não múltiplo em todos ciclos básicos p0110[x].
14: Com COMM BOARD com ajuste To - 1 = Tdp - Ti o momento da incorporação de setpoint não é To <= tempo de Data Exchange Tdx + 2 * To_min.
15: Esta configuração não é permitida para Tdp < 1 ms.
16: Momento da coleta de valor atual Ti é menor que o valor permitido (COMM BOARD: Ti >= 2).
17: O ajuste (To + Ti = Tdp + 2) não é permitido para COMM BOARD.

Correção: - Adaptar telegrama de parametrização.
- Adaptar ciclo de controle de corrente e rotação.
Para valor de advertência = 9:
- Executar POWER ON.
Para valor de advertência = 15:
- Controlar o número de determinados tipos de objeto de acionamento na configuração.
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201903 <Local>COMM INT: Dados de configuração de recepção inválidos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados de configuração de recepção não foram aceitos pelo dispositivo de acionamento.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Valor de resposta da verificação dos dados de configuração de recepção.
0: Configuração aceita.
1: Estabelecimento de conexão para mais objetos de acionamento do que projetados no dispositivo. Os objetos de acionamento para a troca de dados de processo e sua seqüência são definidos no p0978.
2: Muitas palavras de dados para Input ou Output para um objeto de acionamento. São permitidos no máximo 16 palavras para SERVO e VECTOR, e no máximo 5 palavras para A_INFEED, TB30, TM31 e CU320.
3: Número de bytes ímpares para Input ou Output.
4: Dados de ajuste não aceitos para sincronização.
5: Acionamento ainda se encontra em operação cíclica.
6: Sistema de buffer não aceito.
7: Comprimento do canal cíclico muito curto para este ajuste.
8: Endereço do canal cíclico não inicializado.
9: Sistema de 3 buffers não aceito.
10: Erro de DRIVE-CLiQ.
11: Erro de link da Control Unit.
12: CX32 não está em operação cíclica.

Correção: Verificar os dados de configuração de recepção.
Para valor de advertência = 1:
Verificação da lista dos objetos de drive com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0 todos objetos de drive da lista são excluídos da troca de dados de processo.

201910 <Local>PROFIBUS: Valor nominal timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A recepção dos valores nominais da interface PROFIBUS foi interrompida, pois a conexão bus foi interrompida ou o PROFIBUS-Master foi desativado ou passado para o estado STOP.
Veja também: p2047 (PROFIBUS, tempo adicional de monitoração)

Correção: Restaurar a conexão de bus e passar o PROFIBUS-Master para o estado RUN.
Veja também: p2047 (PROFIBUS, tempo adicional de monitoração)

201911 <Local>IF1: Sincronizador de ciclo PB/PN operação com queda de ciclo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O telegrama Global Control para sincronização dos ciclos falhou vários ciclos DP consecutivamente durante a operação cíclica ou violou o período definido pelo telegrama de parametrização por vários ciclos DP consecutivos (veja o tempo de ciclo de bus Tdp e Tpllw).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Controlar os cabos PROFIBUS e as conexões de encaixe.
- Verificar se a comunicação foi interrompida breve ou continuamente.
- Verificar o bus ou o Master quanto à sobrecarga (p. ex. tempo de ciclo de bus Tdp ajustado muito curto).
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <Local>IF1: PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com queda de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo permitido de falhas de sinal de vida do Master (operação sincronizada de ciclo) foi ultrapassado na operação cíclica.

Correção: - Verificação física do bus (resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (p2045).
- Verificar se o sinal de vida do Master é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com STW2.12 ... STW2.15 e sinal de disparo ZSW1.3).
- Verificação da taxa de falhas permitida para telegramas (p0925).
- Verificar o bus ou o Master quanto à sobrecarga (p. ex. tempo de ciclo de bus Tdp ajustado muito curto).
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <Local>COMM INT: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão do acionamento com o comando sobreposto (SIMOTION, SINUMERIK) foi interrompida por uma das seguintes causas:
- O comando foi resetado.
- A transferência de dados ao comando foi interrompida.

Correção: - Aguardar a reinicialização do comando.
- Restabelecer a transferência de dados ao comando.

201914 <Local>COMM INT: O tempo de monitoração da configuração expirou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração para a configuração expirou.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
0: A transmissão dos dados de configuração de envio foi excedida.
1: A transmissão dos dados de configuração de recepção foi excedida.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Confirmar as falhas existentes.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201920 <Local>PROFIBUS: Interrupção da conexão cíclica

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A conexão cíclica com o PROFIBUS-Master foi interrompida.

Correção: Estabelecer a conexão PROFIBUS e ativar o PROFIBUS-Master com a operação cíclica.

201921 <Local>PROFIBUS: Receber os valores nominais após o To

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados de saída do PROFIBUS-Master (valores nominais) são recebidos no momento errado dentro do ciclo PROFIBUS.

Correção: - Verificar a configuração do Bus.
- Verificar os parâmetros de sincronização de ciclo (assegurar o To > Tdx).
Nota:
To: Momento da incorporação do setpoint
Tdx: Tempo de troca de dados

201930 <Local>IF1: PB/PN Ciclo diferente de controle de corrente sincronizado com o ciclo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de controle de corrente de todos acionamentos na operação sincronizada com o ciclo deve ser ajustado igualmente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do objeto de acionamento com ciclo de controle de corrente diferente.

Correção: Ajustar o ciclo de controle de corrente igualmente (p0115[0]).
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201931 <Local>IF1: PB/PN Ciclo de clock síncrono, diferente do ciclo de clock do "speed controller"

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O ciclo de controle de rotação de todos acionamentos com a operação sincronizada no ciclo deve ser ajustado igualmente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do objeto de acionamento com ciclo de controle de rotação diferente.

Correção: Ajustar o ciclo de controle de rotação igualmente (p0115[1]).
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201932 <Local>IF1: PB/PN Falta sincronização de ciclo no DSC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não há nenhuma sincronização de ciclo disponível e o DSC está ativado.
Nota:
DSC: Dynamic Servo Control

Correção: Ajustar a sincronização de ciclo através da configuração do Bus.

201940 <Local>IF1: PB/PN Sincronismo de ciclo não alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. A sincronização no ciclo definido pelo Master ainda não pôde ser executada.
- O Master não envia nenhum telegrama Global Control, mesmo com a seleção da operação sincronizada com o ciclo através da configuração de bus.
- O Master utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao Slave.
- Pelo menos um objeto de acionamento (que não é controlado via PROFIBUS/PROFINET) possui habilitação de pulsos.

Correção: - Verificar aplicação Master e configuração de bus.
- Controlar a consistência entre entrada de ciclo na configuração do Slave e ajuste de ciclo no Master.
- Assegurar que os objetos não controlados via PROFIBUS/PROFINET não possuam nenhuma liberação de pulsos. Habilitar os pulsos somente após a sincronização dos acionamentos PROFIBUS/PROFINET.
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <Local>IF1: PB/PN Falta sinal de ciclo no estabelecimento do Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O PROFIBUS encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. O telegrama Global Control para o sincronismo não é recebido.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Controlar aplicação Master e configuração de bus.
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Local>IF1: PB/PN Sinal de ciclo com falha durante o estabelecimento do Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. O telegrama Global Control para o sincronismo é recebido irregularmente.
- O Master envia um telegrama Global Control irregular.
- O Master utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao Slave.

Correção: - Verificar a aplicação Master e configuração de bus.
- Verificar a consistência entre entrada de ciclo na configuração do Slave e ajuste de ciclo no Master.
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <Local>IF1: PB/PN Sincronismo de vida útil não alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. A sincronização no sinal de vida do Master (STW2.12 ... STW2.15) ainda não pôde ser executada, porque o sinal de vida muda de forma diferente como no período configurado.

Correção: - Assegurar que o Master incremente corretamente o sinal de vida no ciclo de aplicação Master Tmapc.
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (p2045).
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201945 <Local>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi danificada

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A conexão falhou em pelo menos um "publisher", para a transferência de dados "peer-to-peer" PROFIBUS.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: Publisher com endereço no r2077[0], falhou a conexão.
...
Bit 15 = 1: Publisher com endereço no r2077[15], falhou a conexão.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar os cabos PROFIBUS.
- Executar a colocação em funcionamento do Publisher com a ligação interrompida.
Veja também: r2077 (PROFIBUS diag. ponto a ponto do endereço da transf. de dados)

201946 <Local>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi abortada a conexão para pelo menos um "Publisher" para transferência de dados peer-to-peer PROFIBUS na operação cíclica, neste drive objeto.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: Publisher com endereço no r2077[0], ligação interrompida.
...
Bit 15 = 1: Publisher com endereço no r2077[15], ligação interrompida.

Correção: - Verificar os cabos PROFIBUS.
- Verificar o estado do Publisher com a ligação interrompida.
Veja também: r2077 (PROFIBUS diag. ponto a ponto do endereço da transf. de dados)

201950 <Local>IF1: PB/PN Sincronizador de ciclo, sincronização de operação falhou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A sincronização do ciclo interno no telegrama Global Control falhou. O ciclo interno indica um deslocamento inesperado.

Correção: Apenas para diagnóstico interno da Siemens
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <Local>Unidade de Controle DRIVE-CLiQ: Falta sincronização do ciclo de aplicação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A operação de componentes DRIVE-CLiQ com ciclo de aplicação diferente em um DRIVE-CLiQ-Port requer uma sincronização com a Control Unit.
Esta sincronização falhou.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do componente DRIVE-CLiQ.
- Atualizar o software da Control Unit.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201952 <Local>Unidade de Controle DRIVE-CLiQ: Sincronização de componente não suportada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração de sistema existente requer o suporte da sincronização entre ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação através dos componentes DRIVE-CLiQ conectados.
Porém, nem todos componentes DRIVE-CLiQ dispõe disso.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número de componente do primeiro componente DRIVE-CLiQ com falha.

Correção: Atualizar o firmware do componente indicado no valor de falha.
Nota:
Se necessário, atualizar outros componentes da rede DRIVE-CLiQ.

201953 <Local>CU DRIVE-CLiQ: Sincronização não concluída

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
Caso ocorra algum erro após a configuração do tempo de amostra do acionamento, e se o módulo TM31 estiver sendo utilizado, os tempos de amostra (p0115, p4099) devem ser configurados como inteiro múltiplo ao ciclo de clock do acionamento (p0115)

201954 <Local>Unidade de Controle DRIVE-CLiQ: Sincronização não executada com êxito

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e não pôde ser concluída com êxito.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: 1. Assegurar a função correta do DRIVE-CLiQ.
2. Ativar nova sincronização, p. ex. através de:
- Desconectar e reconectar o PROFIBUS-Master.
- Reiniciar o PROFIBUS-Master.
- Desligar e religar a Unidade de Controle.
- Ativar a tecla Reset da Unidade de Controle.
- Executar Reset de parâmetro com carregamento dos parâmetros salvos (p0009 = 30, p0976 = 2).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

201955 <Local>Unidade de Controle DRIVE-CLiQ: Sincronização DO não concluída

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Executar POWER ON para todos componentes do DO (desligar e ligar).

202000 <Local>Gerador de função: Partida não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O gerador de função já foi iniciado.
Correção: Parar o gerador de função e reiniciar se necessário.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4800 (Gerador de função, controle)

202005 <Local>Gerador de função: O acionamento não existe

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O objeto de drive indicado para conexão não existe.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)
Correção: Utilizar objeto de acionamento existente com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)

202006 <Local>Gerador de função: Nenhum drive indicado para conexão

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Não foi indicado nenhum drive no p4815 para conexão.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Deve ser indicado pelo menos um acionamento no p4815 para conexão.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)

202007 <Local>Gerador de função: O drive não é SERVO/VECTOR

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O drive objet indicado para conexão não é SERVO/VECTOR.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)

Correção: Utilizar um drive object SERVO/VECTOR com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202008 <Local>Gerador de função: drive indicado várias vezes

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O drive objeto indicado já foi indicado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de objeto de acionamento do objeto de acionamento indicado múltiplas vezes.

Correção: Indicar outro objeto de acionamento.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202009 <Local>Gerador de função: Modo de operação inlegal

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O modo de operação (p1300) configurado do drive objeto não é permitido para o emprego do gerador de função.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive objeto afetado.

Correção: Alterar o modo de operação do drive object para p1300 = 20 (controle de rotação sem encoder) ou para p1300 = 21 (controle de rotação com encoder).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

202010 <Local>Gerador de função: Valor nominal de velocidade do drive diferente de zero

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor nominal de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do respectivo objeto de acionamento.

Correção: Passar os valores nominais de rotação de todos acionamentos indicados para conexão para zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202011 <Local>Gerador de função: Valor atual de velocidade do acionamento é diferente de zero

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor atual de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do respectivo objeto de acionamento.

Correção: Antes de iniciar o gerador de função, passar os respectivos acionamentos para rotação zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202015 <Local>Gerador de função: Faltam liberações de acionamentos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Falta o comando mestre e/ou sinais de habilitação para conectar ao drive especificado.
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
Número do respectivo drive objeto.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)

Correção: Buscar o comando mestre no objeto de acionamento indicado e ativar todas liberações.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

202016 <Local>Gerador de função: Magnetização sendo executada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Magnetização não foi concluída ainda no drive objeto especificado para conexão.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive objeto envolvido.
Veja também: p4815 (Gerador de função, número de drive)

Correção: Espera para magnetização do motor (r0056.4).
Nota:
O alarme é eliminado como segue:
- Reiniciar o gerador de funções.
Veja também: r0056 (Palavra de estado de controle em malha fechada)

202020 <Local>Gerador de função: Parâmetros não podem ser alterados

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Com o gerador de função ativado (p4800 = 1), a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
Veja também: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829

Correção: - Parar o gerador de função antes da parametrização (p4800 = 0).
- Se necessário, iniciar o gerador de função (p4800 = 1).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4800 (Gerador de função, controle)

202025 <Local>Gerador de função: Duração de período muito pequena

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor para a duração do período é muito pequeno.
Veja também: p4821 (Gerador de função, duração do período)

Correção: Verificar e adaptar o valor para a duração de período.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4821 (Gerador de função, duração do período)

202026 <Local>Gerador de função: Largura do pulso muito grande

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A largura do pulso ajustada é muito grande.
A largura do pulso deve ser menor que a duração do período.
Veja também: p4822 (Gerador de função, largura do pulso)

Correção: Reduzir a largura do pulso.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4821 (Gerador de função, duração do período), p4822 (Gerador de função, largura do pulso)

202030 <Local>Gerador de função: Endereço físico igual a zero

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O endereço físico indicado tem como valor o zero.
Veja também: p4812 (Gerador de função, endereço físico)

Correção: Definir o endereço físico como um valor diferente de zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4812 (Gerador de função, endereço físico)

202040 <Local>Gerador de função: Valor para offset não permitido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor para o offset é maior do que o valor para o limite superior ou menor do que o valor para o limite inferior.
Veja também: p4826 (Gerador de função, offset)

Correção: Adaptar o valor do offset de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4826 (Gerador de função, offset), p4828 (Gerador de função, limite inferior), p4829 (Gerador de função, limite superior)

202041 <Local>Gerador de função: Valor para largura de banda não permitido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A largura da banda relativa ao ciclo de intervalo de tempo do gerador de função foi ajustada muito pequena ou muito grande.
Em função do ciclo de intervalo de tempo, a largura da banda é ajustada como segue:
Largura de banda_max = 1 / (2 * ciclo de intervalo de tempo)
Largura de banda_min = largura de banda_max / 100000

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Exemplo:
Suposição: p4830 = 125 µs
--> Largura de banda_max = 1 / (2 * 125 µs) = 4000 Hz
--> Largura de banda_min = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Nota:
p4823: Gerador de função, largura de banda
p4830: Gerador de função, ciclo de intervalo de tempo
Veja também: p4823 (Gerador de função, largura de banda), p4830 (Gerador de função, ciclo de intervalo de tempo)

Correção: Verificar o valor da largura de banda e adaptá-lo de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202047 <Local>Gerador de função: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4830 (Gerador de função, ciclo de intervalo de tempo)

Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: r7901 (Intervalos de tempo, tempos de ciclo)

202050 <Local>Trace: Partida não possível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Trace já foi iniciado.
Veja também: p4700 (Trace do controle)

Correção: Parar o trace e reiniciar se necessário.

202055 <Local>Trace: Tempo de gravação muito pequeno

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Duração do trace muito pequena.
O valor mínimo é o dobro do tempo do ciclo de trace.
Veja também: p4721 (Trace, período de traçagem)

Correção: Verificar o valor do tempo de gravação e se necessário corrigi-lo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

202056 <Local>Trace: ciclo de gravação muito pequeno

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de gravação selecionado é menor que o ciclo básico configurado 0 (p0110[0]).
Veja também: p4720 (Trace, ciclo de traçagem)

Correção: Aumentar o valor do ciclo de gravação.

202057 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4723 (Trace, ciclo de intervalo de tempo)

Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901 (Intervalos de tempo, tempos de ciclo)

202058 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para Trace contínuo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para o Trace contínuo.
Veja também: p4723 (Trace, ciclo de intervalo de tempo)

Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 2 ms para até 4 canais de registro por Trace ou >= 4 ms para a partir de 5 canais de registro por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901 (Intervalos de tempo, tempos de ciclo)

202059 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para 2 x 8 canais de registro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado com a configuração de p4702 = 1 (2 x 8 canais de registro).
Veja também: p4723 (Trace, ciclo de intervalo de tempo)

Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 4 ms, ou reduzir o número de canais de registro para 4 por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901 (Intervalos de tempo, tempos de ciclo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

202060 <Local>Trace: Falta sinal para ser traçado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - Não foi indicado nenhum sinal para ser traçado.
- Os sinais indicados são inválidos.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202061 <Local>Trace: Sinal inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não pode ser traçado com o Trace.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202062 <Local>Trace: Sinal de disparo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - Não foi especificado nenhum sinal de disparo.
- O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não é nenhum sinal de ponto fixo.
- O sinal indicado não pode ser usado como sinal de disparo para o Trace.
Veja também: p4711 (Trace, sinal de disparo)
Correção: Indicar sinal de disparo válido.

202063 <Local>Trace: Tipo de dado inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tipo de dado indicado para a seleção de sinal via endereço físico é inválido.
Veja também: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: Utilizar tipo de dado válido.

202070 <Local>Trace: Parâmetros não podem ser alterados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Com o Trace ativado, a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
Veja também: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795

Correção: - Parar o Trace antes da parametrização.
- Iniciar o Trace se necessário.

202075 <Local>Trace: Tempo de pré-disparo muito grande

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O tempo de pré-disparo configurado deve ser menor do que o valor para o período para ser traçado.
Veja também: p4721 (Trace, período de traçagem), p4722 (Trace, retardo de disparo)

Correção: Verificar o tempo de pré-disparo e ajustá-lo de acordo.

202080 <Local>Trace: Deletar Trace devido à comutação de unidades

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Trace foi apagado devido a mudança de unidades e alteração do parâmetro de referência.

Correção:

202099 <Local>Trace: Memória insuficiente da Control Unit

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A capacidade de memória ainda disponível na Unidade de Controle não é suficiente para a função Trace.

Correção: Reduzir a necessidade de memória, por exemplo, como segue:
- Encurtar o período para ser traçado.
- Aumentar o ciclo de gravação.
- Reduzir o número de sinais traçados.
Veja também: r4708 (Trace, capacidade de memória requerida), r4799 (Trace, capacidade de memória livre)

202100 <Local>CU: Tempo morto de processamento do controlador de corrente é muito pequeno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor no p0118 causa um tempo morto de ciclo, pois ele está antes da disponibilidade do valor nominal. Por exemplo, uma possível causa pode ser que as propriedades da instalação não estejam mais de acordo com a parametrização após a substituição de um componente.
Valor de advertência (r2134, vírgula móvel):
O valor mínimo para p0118 para que não ocorra mais nenhum tempo morto.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Definir o p0118 com um valor maior ou igual ao valor de alarme.
- Definir o p0117 para ajuste automático.
- Verificar as versões dos componentes envolvidos.
Veja também: p0117 (Modo Processamento do tempo limite do controlador de Corrente), p0118 (Controlador de corrente, tempo limite de processamento)

202150 <Local>OA: Aplicação que não pode ser carregada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O sistema não pôde carregar uma aplicação OA.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
Nota:
OA: Open Architecture
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Local>OA: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante uma aplicação OA ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Local>OA: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nesta Control Unit foi configurado um número excessivo de funções (p. ex. muitos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Modificar a configuração nesta Control Unit (p. ex. menos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
- Implementar outra Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

203500 <Local>TM: Inicialização

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno de software durante a inicialização do Terminal Module, dos terminais da Control Unit ou do Terminal Board 30.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
A posição da milhar = 1 ... 3:
O número de componente (p0151) do respectivo módulo é dado pela posição de unidade, dezena e centena.

Correção: - Desligar e ligar a alimentação de energia da Control Unit.
- Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Substituir o Terminal Module se necessário.
O Terminal Module deve ser conectado diretamente em um conector DRIVE-CLiQ da Control Unit.
Se o erro ocorrer novamente, substituir o Terminal Module.

203501 <Local>TM: Tempos de amostragem, alteração

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os tempos de amostragem das entradas/saídas foram alterados.
Esta alteração somente estará valendo na próxima inicialização.

Correção: Executar POWER ON

203505 <Local>TM: Entrada analógica, quebra de fio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A corrente de entrada da entrada analógica do Terminal Module está abaixo do valor limite parametrizado no p4061[x].
Esta falha somente ocorre quando se define p4056[x] = 3 (4 ... 20 mA com monitoração).
Índice x = 0: Entrada analógica 0 (X522.1 até .3)
Índice x = 1: Entrada analógica 1 (X522.4 a .5)
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
O número de componente (p0151) do respectivo módulo é dado pela posição de unidade, dezena e centena.
A posição da milhar indica a respectiva entrada analógica: 0: Entrada analógica 0 (AI 0), 1: Entrada analógica 1 (AI 1)

Correção: Verificar a conexão com a fonte de sinais quanto à interrupções.
Verificar a magnitude da corrente injetada, eventualmente o sinal alimentado pode ser muito pequeno.
Observe que a entrada possui uma resistência de trabalho de 250 Ohm.
A corrente de entrada medida no Terminal Module pode ser lida no r4052[x].

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

203506 <Local>Falta alimentação de tensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais (X124).

Correção: Verificação dos terminais de alimentação de tensão (X124, L1+, M).

203550 <Local>TM: Filtro de setpoint de velocidade freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (p1417) é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Veja também: p1417

Correção: Reduzir freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (low pass PT2) (p1417).

203590 <Local>TM: O módulo não está pronto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O respectivo Terminal Module não envia nenhum sinal de disponibilidade e nenhum dado cíclico válido.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número de objeto de acionamento do Terminal Module envolvido.

Correção: - Verificar a alimentação de 24 V.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ.
- Verificar se o tempo de amostragem do objeto de acionamento envolvido é diferente de zero (p4099[0]).

205000 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi alcançado o limite de alarme de sobretemperatura no radiador do inversor. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do radiador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30004.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

205001 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do chip

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi alcançado o limite de alarme de sobretemperatura do semicondutor de potência do inversor. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do chip aumentar mais 15 K, então é ativada a falha F30025.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?
- A freqüência de pulsos está muito alta?
Veja também: r0037, p0290 (Módulo de potência, reação de sobrecarga)

205002 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O limite de aviso de sobretemperatura do ar de entrada foi alcançado. Em módulos de potência refrigerados a ar o limite está em 42 ºC (histerese 2 K). A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do ar de entrada aumentar mais 13 K, então é ativada a falha F30035.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205003 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do módulo eletrônico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O limite de alarme de sobretemperatura do módulo eletrônico foi alcançado. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do módulo eletrônico aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30036.

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205004 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O limite de alarme de sobretemperatura do retificador foi alcançado. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do retificador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30037.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.
- Uma fase da rede falhou?
- Uma derivação do retificador de entrada está com defeito?

205005 <Local>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Sistema de refrigeração: alarme - O fluxo não alcançou valor limite inferior

Correção:

205006 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF, SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor limite permissível (Apenas para unidades de potência blocksize). Dependendo do p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
Veja também: r0037

Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente quando está abaixo do valor limite.
Nota:
Caso o alarme não desapareça automaticamente e a temperatura continuar a aumentar, isto pode ativar a falha F30024.
Veja também: p0290 (Módulo de potência, reação de sobrecarga)

205006 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor limite permissível (Apenas para unidades de potência blocksize). Dependendo do p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
Veja também: r0037

Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente quando está abaixo do valor limite.
Nota:
Caso o alarme não desapareça automaticamente e a temperatura continuar a aumentar, isto pode ativar a falha F30024.
- Caso o freio DC for ativado: redução da corrente do freio (vide p1232).
Veja também: p0290 (Módulo de potência, reação de sobrecarga)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

205007 <Local>Power Unit: Sobre temperatura no modelo térmico (chassi PU)

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A diferença de temperatura entre o dissipador e o chip excedeu o valor limite permitido (r0293) (apenas para o chassis da potência). Dependendo do p0290, uma resposta de sobrecarga adequada é iniciada.
Veja também: r0037, r0293 (Limite de temperatura no Módulo de potência)

Correção: Nenhum necessário. O alarme desaparece automaticamente quando está abaixo do valor limite.
Veja também: p0290 (Módulo de potência, reação de sobrecarga)

205050 <Local>Ligação paralela: Liberação de pulsos acionada, mesmo com desabilitação de pulsos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um módulo de potência acusa habilitação de pulsos, mesmo com os pulsos desabilitados.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número do respectivo módulo de potência.

Correção: O módulo de potência está com defeito e deverá ser substituído.

205051 <Local>Ligação paralela: Falta liberação de pulsos do módulo de potência

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os pulsos não puderam ser habilitados em um ou mais módulos de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número do respectivo módulo de potência.

Correção: - reconheça a falha da unidade de potência ainda presente.
- bloqueio dos pulsos da unidade de potência envolvida (p7001).

205052 <Local>Ligação paralela: Assimetria de corrente inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O desvio das diversas correntes dos módulos de potência excede o limite de advertência indicado em p7010.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: Fase U.
2: Fase V.
3: Fase W.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - bloqueio dos pulsos da unidade de potência com falha (p7001).
- verifique os cabos de conexão. Mau contato pode causar picos de corrente.
- os reatores do motor não são simétricos ou apresentam falha e devem ser substituídos.
- os TCs devem ser calibrados ou substituídos.

205053 <Local>Ligação paralela: Tensão DC-Link assimétrica inadmissível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O desvio dos valores medidos de tensão DC-Link excede o limite de alarme indicado no p7011.

Correção: - Desabilitar os pulsos do módulo de potência defeituoso (p7001).
- Verificação dos cabos de conexão da tensão DC-Link.
- A medição da tensão DC-Link está com erro e deverá ser calibrada ou renovada.

205054 <Local>Ligação paralela: Módulo de potência desativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No objeto de acionamento em questão existem menos componentes de módulo de potência ligados em paralelo ativos do que na topologia nominal. A operação somente pode prosseguir com potência reduzida.

Correção: Reativar os componentes de módulo de potência desativados.
Veja também: p0125 (Ativar/desativar componente de módulo de potência), p0895 (Ativar/desativar componente de módulo de potência), p0897 (Eixo estacionável, seleção)

205055 <Local>Ligação paralela: Módulos de potência com diferentes códigos

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os códigos dos módulos de potência são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro código diferente de módulo de potência.

Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com dados de módulo de potência idênticos.

205056 <Local>Ligação paralela: Versões EPROM de módulo de potência diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As versões EEPROM dos módulos de potência são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões EEPROM idênticas.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

205057 <Local>Ligação paralela: Versões de Firmware de módulo de potência diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As versões de Firmware dos módulos de potência ligados em paralelo são incompatíveis entre si.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões de Firmware idênticas.

205058 <Local>Ligação paralela: Versões de EEPROM de VSM diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As versões EEPROM dos Voltage Sensing Modules (VSM) são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões EEPROM idênticas.

205059 <Local>Ligação paralela: Versões de Firmware de VSM diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As versões de Firmware dos Voltage Sensing Modules (VSM) são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões de Firmware idênticas.

205060 <Local>Ligação paralela: Versão de Firmware de módulo de potência incompatível

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para ligações paralelas dos módulos de potência é necessário um Firmware a partir da versão V02.30.01.00.

Correção: Realizar o update do Firmware nos módulos de potência (a partir de V02.30.01.00).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

205061 <Local>Alimentação, número de VSM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos para a alimentação de objeto de acionamento com módulos de potência tipo chassis não está correto.
Com A_Infeed também deve (mesmo em uma ligação paralela) ser atribuído um VSM ativo para cada módulo de potência ativo.
Com S_Infeed pelo menos um VSM ativo deverá estar atribuído ao objeto de acionamento ativo.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número de VSMs atribuídos atualmente ao objeto de acionamento.

Correção: Adaptar o número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos.

206000 <Local>Alimentação: Pré-carga, tempo de monitoração expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de ligar o contator de rede, o módulo de potência não sinaliza o estado READY dentro do tempo de monitoração (p0857).
Não foi possível ser concluída a pré-carga do DC-Link devido a um dos seguintes motivos:
1) Não existe nenhuma tensão de rede conectada.
2) O contator de rede/chave principal não foram fechados.
3) A tensão de rede está muito baixa.
4) A tensão de alimentação da linha está configurada incorretamente (p0210).
5) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois foram executadas muitas pré-cargas por unidade de tempo.
6) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois a capacitância do DC-Link é muito alta.
7) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois quando não há "pronto para operação" (r0863.0) do módulo de alimentação, a alimentação é obtida do DC link.
8) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois o contator da rede foi fechado durante a descarga rápida através do módulo de frenagem.
9) O DC link também tem uma falha de terra ou um curto-circuito.
10) O circuito de pré-carga está possivelmente com falhas (apenas para unidade de chassis).
Veja também: p0210, p0857

Correção: Em geral:
- Verificar a tensão de rede nos terminais de conexão.
- Verificar a tensão de rede configurada (p0210).
- Verificar o tempo de monitoração e, se necessário, aumentar (p0857).
- Pertinente, observar as outras mensagens/sinais do módulo de potência (ex. F30027).
O seguinte aplicar-se a unidade booksize: Aguarde (aprox. 8 min.) até que o pré-carregamento dos resistores tenha resfriado. A unidade de alimentação deve ser desconectada na fonte para esta finalidade.
Para 5):
- Cuidadosamente observe a freqüência permissível de pré-carregamento (referir-se ao manual do equipamento apropriado).
Para 6:
- observar a capacitância total do DC link e se requerido, reduzir o máximo permissível correspondente a capacitância DC link (referir-se ao manual do equipamento apropriado).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para 7:
- interconectar o sinal que indica que o módulo de alimentação está pronto para operação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados à este DC link.
Para 8):
- Verificar as conexões do contator de rede externo. O contator de rede deve ser aberto durante a descarga rápida do DC link.
Para 9):
- Verificar o DC link referente à falha de terra ou curto-circuito.

206010 <Local>Alimentação: Falta módulo de potência EP 24 V em operação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Retirada a liberação de pulsos via terminal EP no Line Module (X21.3, X21.4) em operação.

Correção: - Não abrir o interruptor de rede durante a operação, somente com a desabilitação dos pulsos.
- Verificar a fiação da entrada EP (X21.3, X21.4) no Line Module e eliminar o mau contato.

206050 <Local>Alimentação: Smart Mode não suportado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O módulo de potência não dá suporte ao modo de operação Smart-Mode.

Correção: - Ajuste do tempo de amostragem adequado de 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (p. ex. ao restabelecer as configurações de fábrica do p0112 e do p0115).
- Atualização do software e/ou hardware do módulo de potência para o Smart Mode. A disponibilidade da função Smart Mode é indicada no r0192.
- Para A_INF aplica-se: Desativar o Smart Mode com p3400.0 = 0 e ativar o controle de tensão com p3400.3 = 1. Para módulos de potência tipo Booksize devemos observar para que uma tensão de alimentação p0210 > 415 V seja possível somente no Smart Mode. Se também são permitidas tensões de DC-Link acima de 660 V na aplicação, então pode ser ativado o modo com controle de tensão através do p0280, p0210, p3400 e p3510. Observar as notas referentes ao p0210.
Veja também: r0192 (Propriedades do firmware do módulo de potência)

206052 <Local>Alimentação: A avaliação da temperatura do filtro não é suportada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fonte não suporta avaliação do filtro de temperatura (r0192.11).
Está função é solicitada quando usado uma Active Interface Module como filtro de linha (p0220 = 41 ... 45).

Correção: Atualização de firmware para módulo de potência versão antiga.
Veja também: r0192 (Propriedades do firmware do módulo de potência), p0220 (Fonte de alimentação, tipo de filtro de rede)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

206100 <Local>Alimentação: Desligamento devido à subtensão de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é mais baixo que o limite de falha (p0283).
Condição de falha: Ueff < p0283 * p0210
Identificação de falha (r0949, vírgula móvel):
Atual tensão de rede estacionária.
Veja também: p0283 (Subtensão de rede, valor limite de desligamento)

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de falha (p0283).

206105 <Local>Alimentação: Subtensão de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é mais baixo que o limite de alarme (p0282).
Condição de alarme: Ueff < p0282 * p0210.
Valor de alarme (r2124, vírgula móvel):
Atual tensão de rede estacionária.
Veja também: p0282 (Subtensão de rede, valor limite de alarme)

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0282).

206200 <Local>Alimentação: Falha de uma ou mais fases de rede

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falha de sobretensão em uma ou mais fases da rede.
A falha pode ocorrer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligação da alimentação.
O ângulo de rede medido difere do curso regular em um sistema de 3 fases, não é possível realizar uma sincronização do PLL.
A falha ocorre imediatamente após a ligação quando, durante a operação com VSM, a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM for diferente da atribuição de fases no módulo de potência.
2. Durante a operação da alimentação.
Após a detecção de um colapso de tensão ou sobretensão (observar o A06205) em uma ou mais fases de rede, ocorreu uma falha dentro de 100 ms (veja outras mensagens que aparecerem). Geralmente antes da saída de mensagem de falha F06200, ocorre pelo menos uma vez o alarme A06205, pode fornecer valores e informações do alarme relativos as causas de falha na rede
Possíveis causas de falhas:
- Colapso de tensão na rede ou falha de fase ou sobretensão com uma duração acima de 10 ms.
- Sobrecarga na carga com corrente de pico.
- Falta bobina de comutação.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a rede e fusíveis.
- Verificar a conexão e o tamanho da bobina de comutação de rede.
- Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM (X521 or X522) e no módulo de potência.
- Verificar a carga.
- Em caso de queda na operação, observar as mensagens e alarmes A6205 existentes com seus valores.
Veja também: p3463 (Alimentação, alteração ângulo de rede, detecção de queda de fase)

206205 <Local>Alimentação: Falta de tensão em pelo menos uma fase de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Detectado colapso de tensão ou sobretensão em uma ou mais fases de rede durante operação.
Os pulsos continuam canceladas por um período mínimo de 8 ms. A mensagem de operação da alimentação no r0863.0 permanece, a desabilitação dos pulsos é indicada no r3405.2 devido à falha de fase.
Valor do alarme (r2124, causa da advertência codificada em Bits):
Bit 0: Desvio de ângulo de rede (Valor limite p3463) devido a uma falha de rede
Bit 2: Desvio de corrente ativa
Bit 3: Desvio de freqüência de rede (Valores de limite: 115 % * p0284, 85 % * p0285)
Bit 4: Sobretensão de rede (Valor limite 120 % * p0281 * p0210)
Bit 5: Subtensão de rede (Valor limite 20% * p0210)
Bit 7: Falha de corrente de pico
Bit 8: Smart Mode sem VSM (p3400.5 = 0): Desvio de ângulo de rede
Bit 9: Smart Mode: Colapso da tensão DC-Link
Bit 10: Smart Mode: Correntes de linha não simétricas

Correção: Normalmente quando aparece a mensagem do alarme proceder o seguinte:
- Verificar a rede e fusíveis.
- Verificar a qualidade e a capacidade de rede.
- Verificar a carga.
Em função do valor do alarme r2124 aplica-se:
Bit 0 = 1: Ocorreu uma falha de rede ou configuração incorreta do controle. Para uma qualidade ruim de rede ou vários chaveamentos de rede podemos, se necessário, aumentar o valor limite p3463 até o valor do alarme não aparecer mais.
Bit 2 = 1: Ocorreu uma falha de rede ou configuração incorreta do controlador. Verificar a configuração do controlador e a carga.
Bit 3 = 1: Ocorreu uma falha de rede. Para uma qualidade ruim de rede ou vários chaveamentos de rede podemos, se necessário, aumentar os valores de limite p0284 e p0285 até o valor do alarme não aparecer mais.
Bit 4 = 1: Ocorreu uma interrupção de rede ou sobretensão de rede.
Bit 5 = 1: Ocorreu uma interrupção de rede ou subtensão de rede.
Bit 7 = 1: Desligamento de corrente de pico devido a uma falha de rede ou sobrecarga. Verificar a carga.
Bit 8 = 1: Ocorreu uma falha de rede.
Bit 9 = 1: Subtensão de rede ou sobrecarga. Verificar a carga.
Bit 10 = 1: Rede interrompida em pelo menos uma fase da rede. Checar os fusíveis.
Veja também: r3405 (Palavra de estado, fonte de alimentação), p3463 (Alimentação, alteração ângulo de rede, detecção de queda de fase)

206207 <Local>Alimentação: Corrente da rede desbalanceada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Corrente assimétrica muito alta na fase da rede.
A causa mais provável é falha na fase da rede.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar rede e fusíveis
- Verificar a conexão e tamanho (avaliação) na rede de comutação do reator.
- Mensagem de alarme prévio A6205 com valores de alarme.

206210 <Local>Alimentação: Corrente total muito alta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 4 % da corrente máxima do módulo de potência (r0209).
Possíveis causas:
- Existe uma falha à terra no DC-Link que gera uma corrente total muito alta (r0069.6). A proporção direta nas correntes de rede pode provocar a danificação do módulo de potência, bobina de comutação ou filtro de rede!
- A calibração do ponto zero na medição de corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- Medição de corrente defeituosa no módulo de potência.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Soma filtrada das correntes por fases.

Correção: - Verificação do DC-Link quanto ao contato terra baixo ou alto em número de Ohms, se necessário, eliminar o contato terra.
- Aumentar o tempo de monitoração da medição do offset de corrente (p3491).
- Se necessário, substituir módulo de potência.

206215 <Local>Alimentação: Corrente total muito alta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 3 % da corrente máxima do módulo de potência (r0209).
Possíveis causas:
- Existe uma falha à terra no DC-Link que gera uma corrente total muito alta (r0069.6). A proporção direta nas correntes de rede pode provocar a danificação do módulo de potência, bobina de comutação ou filtro de rede!
- A calibração do ponto zero na medição de corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- Medição de corrente defeituosa no módulo de potência.
Valor de advertência (r2124, vírgula móvel):
Soma filtrada das correntes por fases.

Correção: - Verificação do DC-Link quanto a isolação para terra baixo ou alto em número de Ohms, se necessário, eliminar o contato para terra.
- Aumentar o tempo de monitoração da medição do offset de corrente (p3491).
- Se necessário, substituir módulo de potência.

206250 <Local>Alimentação: Capacitores do filtro de rede estão com defeito em pelo menos uma fase

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Detectada alteração da capacitância do filtro de rede em pelo menos uma fase de rede.
As tensões e correntes de fase do filtro de rede medidas com um Voltage Sensing Module (VSM) indicam um desvio das capacitâncias de filtro quando comparado ao valor parametrizado no p0221.
Uma alteração ou um defeito dos capacitores do filtro de rede provoca um deslocamento das freqüências de ressonância e pode causar graves danos na instalação.
Valor de alarme (r2124, vírgula móvel):
A atual capacitância calculada em µF (arredondado para valor inteiro).
A 1ª casa decimal indica o número da fase (1, 2, 3) com desvio de capacitância.

Correção: - Verificar o valor parametrizado da capacitância do filtro (p0221).
- Verificar a fiação correta do Voltage Sensing Module (VSM):
Nas entradas de 100 V/690 V do VSM deverão estar as tensões diferenciais u12 e u23, nas entradas de 10 V deverão estar as correntes de fase do filtro de rede através de um conversor corrente-tensão.
- Verificar os limites de alarme para o desvio máximo da capacitância do filtro (p3676).
- Verificar a normalização da medição de tensão de rede com o VSM (p3660).
- Verificar a normalização da medição de corrente de rede com o VSM (p3670).
- Verificar os capacitores do filtro de rede e, se necessário, substituir o filtro de rede.
Veja também: p0221, p3660, p3670, p3676

206260 <Local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede muito alta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A monitoração de temperatura no filtro de rede foi acionada.
Se a temperatura permanece muito alta durante todo o tempo de monitoração, será gerada a falha F06261.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module.

Correção: - Verificar se o tipo de filtro de linha ajustado no p0220[0] está compatível com o filtro atual conectado. Assegurar que o filtro de linha especificado para alimentação começar a ser usado está conectado ou o ajuste correto no tipo do filtro de linha no p0220[0].
- Monitoramento da temperatura é obrigatório para filtro de linha AIM (referência para p0220). Assegurar que a temperatura do filtro de linha ativo está correto e conectado de forma confiável na entrada X21 da alimentação.
- Reduzir a temperatura ambiente do filtro de linha.
- Reduzir a carga na alimentação e no modulo do filtro.
- Verificar a magnitude da tensão de rede.
- O ventilador interno do módulo do filtro está com defeito. Substituir o ventilador se necessário.
- O regulador de temperatura do módulo do filtro está com defeito. Substituir o módulo do filtro se necessário.

206261 <Local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede continuamente muito alta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de ser acionada a monitoração de temperatura, a temperatura no filtro de rede foi continuamente excedida.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se o tipo de filtro de linha ajustado no p0220[0] está compatível com o filtro atual conectado. Assegurar que o filtro de linha especificado para alimentação começar a ser usado está conectado ou o ajuste correto no tipo do filtro de linha no p0220[0].
- Monitoramento da temperatura é obrigatório para filtro de linha AIM (referência para p0220). Assegurar que a temperatura do filtro de linha ativo está correto e conectado de forma confiável na entrada X21 da alimentação.
- Reduzir a temperatura ambiente do filtro de linha.
- Reduzir a carga na alimentação e no modulo do filtro.
- Verificar a magnitude da tensão de rede.
- O ventilador interno do módulo do filtro está com defeito. Substituir o ventilador se necessário.
- O regulador de temperatura do módulo do filtro está com defeito. Substituir o módulo do filtro se necessário.

206262 <Local>Alimentação: Regulador de temperatura no filtro de rede está aberto durante a ativação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura no filtro de rede está muito alta durante a ativação da alimentação. A ativação é impedida.

Correção: - Verificar se o tipo de filtro de linha ajustado no p0220[0] está compatível com o filtro atual conectado. Assegurar que o filtro de linha especificado para alimentação começar a ser usado está conectado ou o ajuste correto no tipo do filtro de linha no p0220[0].
- Monitoramento da temperatura é obrigatório para filtro de linha AIM (referência para p0220). Assegurar que a temperatura do filtro de linha ativo está correto e conectado de forma confiável na entrada X21 da alimentação.
- A temperatura do filtro está muito alta. Deixar o filtro de rede resfriar.
- O ventilador interno do módulo do filtro está com defeito. Substituir o ventilador se necessário.
- O regulador de temperatura do módulo do filtro está com defeito. Substituir o módulo do filtro se necessário.

206300 <Local>Alimentação: Tensão de rede muito alta durante a ligação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A RMS tensão de rede efetiva Vrms estava tão alta durante a ligação, que não foi possível nenhuma operação controlada sem exceder a tensão máxima permitida no DC-Link (p0280).
Condição de falha: Ueff * 1.5 > p0280.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Menor tensão DC-Link controlada possível com a atual tensão de rede existente.
Veja também: p0280 (Tensão máxima do DC-Link em estado estacionário)

Correção: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a tensão DC-Link e elevá-la (p0280) se necessário.
- Verificar a tensão de alimentação e comparar com a tensão de rede efetiva (p0210).
- Verificar se o módulo de potência foi projetado para a tensão de rede existente.
Veja também: p0210, p0280

206301 <Local>Alimentação: Sobretensão da rede

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O valor filtrado rms (constante) da tensão de alimentação Vrms é maior que o nível de alarme (p0281).
Operação do alarme: Vrms > p0281 * p0210.
Valor do alarme (r2124, ponto de flutuação):
Tensão de alimentação atual constante.
Veja também: p0281 (Sobretensão de rede, valor limite de alarme)

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0281).
Veja também: p0210, p0281

206310 <Local>Alimentação: Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Após a conclusão da pré-carga, foi calculada a tensão de rede Vrms com base na tensão DC-Link medida. Esta tensão Vrms não está dentro da faixa de tolerância da tensão de rede.
Para a faixa de tolerância aplica-se: 85 % * p0210 < Vrms < 110 % * p0210.
Valor de alarme (r2124, interpretar como ponto flutuante):
Tensão de rede Vrms existente.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

206310 <Local>Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para unidades de acionamento AC/AC, a medição de tensão DC está fora da faixa de tolerância após o pré-carregamento foi completada. Registrar a seguinte variação de tolerância: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
A falha só pode ser conhecida quando o acionamento está desenergizado.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

206311 <Local>Alimentação: Falha de tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O valor de tensão nominal de rede indicado no p0210 está fora do limite de tensão nominal do módulo de potência.
Após o pré-carregamento ser completado, a tensão atual da rede Ueff será calculada usando a tensão medida no DC link. Está tensão Ueff sem posição interior de limite de tolerância da tensão ajustada no p0210.
Para a seguinte faixa de tolerância estendida aplica-se: 75 % * p0210 < Ueff < 120 % * p0210.
Valor do alarme (r2124, vírgula móvel):
Tensão de rede Ueff existente.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

206320 <Local>Mestre/escravo: 4-canal multiplexer controle inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Valores 0,1,2 e 3 são válidos para controle de 4 canais multiplexer via CI: 3572. Neste caso, um valor inválido foi identificado. O controle de resíduos efetivo com valor prévio.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Valor inválido para controle multiplexer.
Veja também: p3572 (Mestre/escravo, setpoint corrente ativa, multiplexador seleção)

Correção: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3572).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.
Veja também: p3572 (Mestre/escravo, setpoint corrente ativa, multiplexador seleção)

206321 <Local>Mestre/escravo: 6-canal multiplexer controle inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Valores 0, 1, 2, 3, 4 e 5 são válidos para o controle de 6 canais multiplexer via CI: 3577. Neste caso, um valor inválido foi identificado. O controle efetivo de resíduos com valores prévios.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Valor inválido do controle multiplexer.
Veja também: p3577 (Fator distr. de corrente mestre/escravo, seleção do multiplex.)

Correção: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3577).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.
Veja também: p3577 (Fator distr. de corrente mestre/escravo, seleção do multiplex.)

206350 <Local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito alta

Valor de mensagem: Freqüência de rede: %1

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A freqüência de rede f_rede presente é maior que o limite de alarme parametrizado (f_rede > p0211 * p0284).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A6350. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de advertência (r2124, ponto flutuante):
Atual freqüência determinada.
Veja também: p0284 (Excesso de freqüência de rede, valor limite de alarme)

Correção: - Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0284).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.
Veja também: p0211 (Freq. nominal de rede), p0284 (Excesso de freqüência de rede, valor limite de alarme)

206351 <Local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito baixa

Valor de mensagem: Freqüência de rede: %1

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A freqüência de rede f_rede presente é menor que o limite de alarme parametrizado (f_rede < p0211 * p0285).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A06351. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de advertência (r2124, vírgula móvel):
Atual freqüência determinada.
Veja também: p0285 (Freqüência de rede não alcançada, valor limite de alarme)

Correção: - Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0285).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.
Veja também: p0211 (Freq. nominal de rede), p0285 (Freqüência de rede não alcançada, valor limite de alarme)

206400 <Local>Alimentação: Identificação de dados de rede selecionada/ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados de identificação da rede estão selecionados e ativos.
A indutância da rede e a capacitância do DC link serão medidos no próximo pulso de habilitação.
Veja também: p3410 (Fonte de alimentação, método de identificação)

Correção: Nenhuma ação de solução requerida

206500 <Local>Alimentação: Sincronização de rede impossível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A sincronização de fase não é possível dentro do tempo de monitoração.
A alimentação foi resincronizada com a rede porque ela foi interrompida devido a frequência da rede determinada ser muito alta ou muito baixa.
Após 20 tentativas, a sincronização e consequentemente também a potência de operação foram interrompidas.

Correção: - Verificar a freqüência de rede parametrizada e se necessário alterar (p0211).
- Verificar o ajuste dos valores de limite (p0284, p0285).
- Verificar a rede.
Quando um Voltage Sensing Module (VSM) é usado: verificar se a rede VSM dos terminais X521 ou X522.
- Verificar a qualidade de rede.
Veja também: p0211 (Freq. nominal de rede), p0284 (Excesso de freqüência de rede, valor limite de alarme), p0285 (Freqüência de rede não alcançada, valor limite de alarme)

206601 <Local>Alimentação: Medição offset de corrente cancelada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
1: Foi gerada uma corrente de fase muito alta durante a calibração offset da corrente.
2: O offset de corrente medido é maior que 3 % da corrente de inversão máxima permitida (p. ex. devido a uma falha à terra no DC-Link).

Correção: Para valor de alarme = 1:
- Possível ajuda em caso de falta de contator de rede: Ativar a rede bem antes de OFF1 = 1.
Para valor de alarme = 2:
- Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
- Verificar o DC-Link quanto à contato terra.

206602 <Local>Alimentação: Medição offset de corrente impossível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Após um OFF1 = 1 não pôde ser executada nenhuma medição do offset de corrente antes de ativar o contator de rede dentro do tempo de monitoração (p3491). Os offsets de corrente são passados para 0.
Veja também: p3491 (Fonte de alimentação, medição I Offset, tempo de monitoração)

Correção: - Verificar o DC-Link quanto à contato terra. Um contato terra pode danificar componentes.
- Verificar o ajuste do tempo de monitoração e aumentá-lo (p3491) se necessário. São necessários pelo menos 100 ms para a medição válida (p3491 > 100 ms).
Atenção:
Sem a medição válida, em determinadas circunstâncias, a qualidade do controle da tensão DC-Link poderá ser reduzida.
Veja também: p3491 (Fonte de alimentação, medição I Offset, tempo de monitoração)

206700 <Local>Alimentação: Acionar contator de rede com carga

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O contator de rede da alimentação deverá ser acionado sob carga com um comando ON.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Não carregar DC-Link quando a alimentação não fornecer nenhuma mensagem de operação (r0863.0 = 1).
- Após o desligamento da alimentação, todos módulos de potência no DC-Link deverão ser desligados. Para isso deve-se interconectar corretamente a mensagem de operação da alimentação (r0863.0).

206800 <Local>Alimentação: Foi alcançado o estado- estável para a tensão máxima do DC link

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor nominal da tensão do link DC atingiu a tensão máxima contínua parametrizada no p0280.
A tensão do link DC é elevada pela reserva de profundidade de modulação do controlador devido às seguintes razões:
- reserva de profundidade de modulação é muito baixa (p3480).
- tensão da rede é muito alta.
- tensão de alimentação (p0210) parametrizada é muito baixa.
- valor nominal excessivamente alto para corrente reativa da rede.

Correção: - verifique a parametrização da tensão da rede (p0210).
- verifique a rede sobre condições de sobretensão.
- reduza a reserva de profundidade de modulação (p3480).
- reduza o valor nominal de corrente reativa.
Veja também: p0210, p0280, p3480

206810 <Local>Alimentação: Limite de advertência da tensão DC-Link

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A tensão DC-Link baixou abaixo do limite de advertência durante a operação. O limite de advertência resulta da soma do p0279 e do r0296.
As possíveis causas são:
- Colapso de tensão de rede ou outra falha de rede
- Sobrecarga da alimentação
- No ALM: parametrização incorreta do controlador
Veja também: p0279 (Alarme de limite offset da tensão DC-Link), r0296 (Tensão DC-Link, valor limite de subtensão)

Correção: - Verificar a tensão de rede e a qualidade de rede
- Reduzir a retirada de potência, evitar mudanças bruscas de carga
- No ALM: Adequar a parametrização do controlador, p. ex. com uma identificação automática de rede (p3410 = 4, 5)

206900 <Local>Braking Module: Falha (1 -> 0)

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Braking Module indica a falha (1 -> 0) via X21.4 (formato "booksize") ou terminal X21.5 (formato "chassis").
Este sinal é interconectado via entrada binector BI: p3866[0...7].
Veja também: p3866 (Módulo de frenagem, falha)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Reduzir o número de desacelerações.
- Verificar a entrada binector BI: p3866[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.4 (formato "booksize") ou terminal X21.5 (formato "chassis").

206901 <Local>Braking Module: Pré-alarme Desativação I2t

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Braking Module indica o "Pré-alarme Desativação I2t" através do terminal X21.3.
Este sinal é interconectado através da entrada do binector p3865[0...7].
Nota:
O pré-alarme de desativação I2t somente é possível na forma construtiva "Booksize". Esta função não tem suporte na forma construtiva "Chassis".

Correção: - Reduzir as desacelerações.
- Controlar a entrada de binector BI: p3865[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.3 do respectivo Braking Module.

206904 <Local>Braking Module interno está bloqueado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Braking Module interno foi bloqueado através da entrada de binector BI: p3680 = sinal 1.
Com o estado bloqueado não é possível dissipar nenhuma energia através da resistência de frenagem.
Veja também: p3680 (Bloquear Braking Module interno)

Correção: Desbloquear o Braking Module interno (BI: p3680 = sinal 0).

206905 <Local>Alarme de desativação I2T do Braking Module interno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Braking Module interno emite um alarme devido ao valor I2t muito alto.
Foram alcançados 80 % do tempo de ligação máximo da resistência de frenagem.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3685.
Veja também: r3685 (Digital Braking Module, pré-alarme, desativação I2t)

Correção: Reduzir o número de frenagens.

206906 <Local>Braking Module interno com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Braking Module interno emite um alarme devido a uma sobrecorrente ou valor I2t muito alto e por isso está bloqueado.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3686.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Valor de falha (r0949, interpretar em Bits):
Bit 0 = 1: Excesso do I2t
Bit 1 = 1: Sobrecorrente
Veja também: r3686 (Falha do Digital Braking Module)

Correção: Reduzir o número de frenagens.

206907 <Local>Braking Module interno com sobretemperatura

Valor de mensagem: -

Objeto drive: B_INF

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura conectado da resistência de frenagem acusa sobretemperatura. O Braking Module continua ativo. Depois de mais 60s de sobretemperatura ocorre a desativação do Braking Module (F6908).
Veja também: r3687 (Digital Braking Module, pré-alarme de sobretemperatura)

Correção:
- Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206908 <Local>Braking Module interno desativado devido a uma sobretemperatura

Valor de mensagem: -

Objeto drive: B_INF

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Desativação por mais de 60s do Braking Module com sobretemperatura no sensor de temperatura da resistência de frenagem.
Veja também: r3688 (Falha do Digital Braking Module, sobretemperatura)

Correção:
- Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206909 <Local>Braking Module interno com falha Uce

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Desativação por falha Vce. Queda da voltagem no coletor-emissor (Vce)
Veja também: r3689 (Digital Braking Module, falha Uce)

Correção:
- Power ON
- Substituir o dispositivo

207011 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: KTY:
A temperatura do motor excedeu o limite de falha (p0605) ou o temporizador (p0606) expirou após exceder o limite de aviso (p0604).
A reação parametrizada no p0610 se torna ativa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

PTC:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido e o temporizador (p0606) expirou.
A reação parametrizada no p0610 se torna ativa.

Possíveis causas:
- Motor sobrecarregado.
- Temperatura ambiente muito alta no motor.
- Fio interrompido ou sensor desconectado.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Com o SME selecionado (p0601 = 10), número do canal de sensor que gerou a mensagem.
Com o modelo de motor I2t ativado (p0612 bit 0 = sim, p0611 > 0), Identificação de falha = 200 refere-se a falha que foi inibida para o modelo do motor I2t.
Veja também: p0604, p0605, p0606, p0610

Correção:
- Reduzir a carga do motor.
- Controlar a temperatura ambiente.
- Verificar a fiação e conexão do sensor.

Veja também: p0604, p0605, p0606

207012 <Local>Acionamento: I2t modelo do motor sobretemperatura

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O modelo do motor térmico I2t identifica que o alarme de limite de temperatura foi excedido.
Veja também: r0034 (Utilização do motor), p0605 (Sobretemperatura do motor, valor limite de falha), p0611 (Tempo constante para modelo de motor térmico I2t)

Correção:
- Verificar a carga do motor e se necessário, reduzir.
- Verificar a temperatura ambiente do motor.
- Verificar a constante de tempo térmica p0611.
- Verificar o início da falha de sobretemperatura p0605 (= início do alarme do modelo do motor I2t)

207015 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Alarme

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi detectada uma falha durante a avaliação do sensor de temperatura ajustado em p0600 e p0601. Com a falha é iniciado o tempo em p0607. Se a falha continuar mesmo depois de expirar este tempo, então é dada a falha F07016, porém, o mais cedo 1 s após o aviso A07015.
Possíveis causas:
- Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Com o SME selecionado (p0601 = 10), número do canal de sensor que gerou a mensagem.

Correção:
- Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).

Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607, p4600, p4601, p4602, p4603, r4620

207016 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi detectada uma falha durante a avaliação do sensor de temperatura ajustado em p0600 e p0601.
Possíveis causas:
- Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).
Nota:
Com o aparecimento do aviso A07015 é iniciado o tempo em p0607. Se a falha continuar mesmo depois de expirar este tempo, então é dada a falha F07016, porém, o mais cedo 1 s após o aviso A07015.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Com o SME selecionado (p0601 = 10), número do canal de sensor que gerou a mensagem.
Veja também: p0607 (Tempo para falha de sensor de temperatura)

Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
- Motores assíncronos: Desativar a falha do sensor de temperatura (p0607 = 0).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607, p4600, p4601, p4602, p4603, r4620

207080 <Local>Acionamento: Parâmetro de controle incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Os parâmetros do controle foram parametrizados incorretamente (p. ex. p0356 = L_dispersao = 0).
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de parâmetro.
Os seguintes números de parâmetros aparecem como valores de falha somente para acionamentos vetoriais:
p0310, em motores síncronos: p0341, p0344, p0350, p0357
Os seguintes números de parâmetros aparecem como valores de falha somente para motores síncronos:
p0354, p0358, p0360
Veja também: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300

Correção: Alterar os parâmetros indicados no valor de falha (r0949) (p. ex. p0640 = limite de corrente > 0).
Veja também: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

207082 <Local>Macro: Execução impossível

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, informação adicional: %2, número preliminar do parâmetro: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A macro não pode ser executada.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex:
cccc = número de parâmetro preliminar, bb = informação suplementar, aa = causa da falha
Causas da falha ativação de parâmetro:
-20: Arquivo chamado não é válido para parâmetro 15.
-21: Arquivo chamado não é válido para parâmetro 700.
-22: Arquivo chamado não é válido para parâmetro 1000.
-23: Arquivo chamado não é válido para parâmetro 1500.
-24: O tipo de dado de um TAG está incorreto (p. ex.: Índice, número ou o Bit não é U16).
Causas da falha para ajustar parâmetros:

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

-25: ErrorLevel com um valor indefinido.
-26: Modo com um valor indefinido.
-27: No Tag Value foi definido um valor como uma String, o que não é o "DEFAULT".
-31: Tipo de objeto de acionamento especificado não é conhecido.
-32: Não foi possível encontrar um dispositivo para o número de objeto de acionamento determinado.
-34: Um parâmetro de disparo foi chamado de forma recursiva.
-35: Não é permitida a gravação do parâmetro através de macro.
-36: O teste de descrição do parâmetro falhou, parâmetro somente pode ser lido, não está presente, tipo de dado incorreto, faixa de valores ou atribuição incorreta.
-37: Parâmetro de origem para uma interconexão BICO não pôde ser determinado.
-38: Para um parâmetro não indexado (e em função do CDS) foi definido um índice.
-39: Para um parâmetro indexado não foi definido nenhum índice.
-41: Uma BitOperation somente é permitida para o parâmetro de formato DISPLAY_BIN.
-42: Para uma BitOperation foi definido um valor diferente de 0 e 1.
-43: A leitura através do parâmetro que deve ser alterado pela BitOperation falhou.
-51: O ajuste de fábrica para DEVICE somente pode ser executado no DEVICE.
-61: A definição de um valor falhou.

Correção: - Verificar o respectivo parâmetro.
- Verificar o arquivo da macro e a interconexão BICO.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Local>Macro: ACX-File não encontrado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ACX-File (macro) a ser executado não pôde ser encontrado no diretório correspondente.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número de parâmetro com que foi iniciada a execução.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500

Correção: - Verificar se o arquivo foi salvo no diretório apropriado no cartão de memória.
Exemplo:
Se p0015 é ajustado para 1501, então o arquivo selecionado ACX deve ser encontrado no seguinte diretório:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Local>Macro: Condição WaitUntil não atendida

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condição de espera configurada na macro não foi atendida em um determinado número de tentativas.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com o qual definiu-se a condição.

Correção: Verificar e corrigir a condição para o loop WaitUntil.

207085 <Local>Acionamento: Controle dos parâmetros malha aberta/malha fechada alterados

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foram alterados parâmetros do comando/controle de forma forçada, pois elas excederam limites dinâmicos de outros parâmetros.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o número de parâmetro alterado.
340: O cálculo automático dos parâmetros de motor e de controlador foi executado (p0340 = 1), pois o controle vetorial foi ativado posteriormente como configuração (r0108.2).
Veja também: p0640, p1082, p1300, p1800

Correção: Não é necessária nenhuma alteração de parâmetro, pois os parâmetros já foram limitados adequadamente.

207086 <Local>Comutação de unidades: Violação de limite de parâmetro através da alteração de valor de referência

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Internamente no sistema foi alterado um parâmetro de referência. Isto fez com que determinados parâmetros do valor ajustado na apresentação não puderam ser gravados (Causa: p. ex. violação do limite mínimo/máximo estático ou aplicativo). Os valores dos parâmetros foram definidos no limite mínimo/máximo violado correspondente ou na configuração de fábrica.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de diagnóstico r9450 para indicação dos parâmetros que não puderam ser calculados.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Correção: Verificar e, se necessário, corrigir o valor de parâmetro adaptado.
Veja também: r9450 (Alteração de valor de parâmetro de ref. calculado sem sucesso)

207087 <Local>Acionamento: Operação sem encoder impossível com a freqüência de pulsos ajustada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com a freqüência de pulsos (p1800) ajustada não é possível executar uma operação sem encoder.
A operação sem encoder é ativado nas seguintes condições:
- A rotação de comutação para a operação sem encoder (p1404) é menor que a rotação máxima (p0322).
- Não foi configurado um tipo de controle com operação sem encoder (p1300).
- Falhas de encoder do motor geram uma reação de falha na operação sem encoder (p0491).
Veja também: p0491, p1300, p1404, p1800

Correção: Aumentar a freqüência de pulsos (p1800).
Nota:
Na operação sem encoder a freqüência de pulsos deve ter pelo menos o valor equivalente à metade do ciclo de controle de corrente (1/p0115[0]).

207088 <Local>Comutação de unidades: Violação do limite de parâmetro devido à mudança de unidades

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi iniciada uma mudança de unidades.
As possíveis causa para a violação de um limite de parâmetro são:
- Durante o arredondamento de um parâmetro foi violado em função de suas casas decimais um limite estático mínimo ou máximo.
- Irregularidades no tipo de dado "Floating Point".
Nestes casos foi arredondado para cima na violação do limite mínimo e arredondado para baixo na violação do limite máximo.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Parâmetro de diagnóstico r9451 para indicação de todos parâmetros cujo valor deve ser adaptado.
Veja também: p0100 (Norma de motor IEC/NEMA), p0349 (Sistema de unidades, dados do diagrama de circuito do motor), p0505 (Seleção do sistema de unidades), p0595 (Seleção da unidade tecnológica)

Correção: Verificar e, se necessário, corrigir os valores de parâmetro adaptados.
Veja também: r9451 (Comutação de unidades, parâmetros adaptados)

207089 <Local>Comutação de unidades: A adição de um módulo de função é bloqueada quando as unid. são convertidas

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi feita uma tentativa de se adicionar um módulo de função. Isto não é permitido quando as unidades já se encontram convertidas.
Veja também: p0100 (Norma de motor IEC/NEMA), p0349 (Sistema de unidades, dados do diagrama de circuito do motor), p0505 (Seleção do sistema de unidades)

Correção: Retornar a(s) mudança(s) de unidades para o valor padrão.

207090 <Local>Acionamento: Limite superior menor que o limite inferior de torque

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite superior de torque é menor que o limite inferior de torque.

Correção: Se o parâmetro P1 é vinculado com p1522 e o parâmetro P2 com p1523, deve-se assegurar que o P1 >= P2.

207100 <Local>Acionamento: Tempos de amostragem não podem ser zerados

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ao resetar o parâmetro de acionamento (p0976) os tempos de amostragem p0111, p0112 e p0115 não poderão ser resetados.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Parâmetro cuja configuração evita o resetamento dos tempos de amostragem.
Veja também: r0110 (Tempo básico de amostra)

Correção: - Continuar com os tempos de amostragem configurados.
- Definir o ciclo básico p0110[0] antes do zeramento dos parâmetros de drive para o valor original.
Veja também: r0110 (Tempo básico de amostra)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207110 <Local>Acionamento: Tempos de amostragem e ciclo básico incompatíveis entre si

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os tempos de amostragem parametrizados são incompatíveis com o ciclo básico.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
O valor de falha indica o parâmetro responsável.
Veja também: r0110, r0111, p0115

Correção: Definir os tempos de amostragem do controlador de corrente idênticos com o ciclo básico, p. ex. com a seleção do p0112. Aqui deve-se observar a seleção do ciclo básico em p0111.
Os tempos de amostragem em p0115 somente podem ser alterados manualmente na configuração "Avançada" (p0112) dos tempos de amostragem.
Veja também: r0110, r0111, p0112, p0115

207200 <Local>Acionamento: Comando mestre com comando ON/OFF1

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O comando ON/OFF1 não é 0, ou através da entrada de binector p0840 (atual CDS) ou na palavra de comando p3982 Bit 0.

Correção: Tanto o sinal na entrada do binector p0840 (atual CDS) como também o p3982 Bit 0 deverá ser 0.

207210 <Local>Comando mestre PC/AOP bloqueado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A incorporação do comando mestre está bloqueada através da entrada de binector p3985.

Correção: Alterar o sinal através da entrada de binector p3985.

207220 <Local>Acionamento: Falta o controle via PLC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falta o sinal "Controle via PLC" durante a operação.
- Interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" está incorreta (p0854).
- O comando sobreposto retirou o sinal "Controle via PLC".
- A transmissão de dados através do Bus de campo (Master/Acionamento) foi interrompida.

Correção: - Verificar a interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" (p0854).
- Controlar o sinal "Controle via PLC" e ativá-lo se necessário.
- Verificar a transmissão de dados através do Bus de campo (Master/Acionamento).
Nota:
Se a retirada do "Controle via PLC" do acionamento deverá prosseguir, então a reação de falha deve ser parametrizada para NENHUM ou o tipo de mensagem deverá ser parametrizado como alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207300 <Local>Acionamento: Falta sinal de feedback do contator de rede

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa:
- O contator de rede não pôde ser ativado dentro do tempo em p0861.
- O contator de rede não pôde ser desativado dentro do tempo em p0861.
- O contator de rede desarmou durante a operação.
- O contator de rede está ativado, mesmo com o inversor desativado.

Correção:
- Verificar o ajuste do p0860.
- Verificar o Icircuito de resposta do contator de rede.
- Elevar o tempo de monitoração em p0861.

Veja também: p0860 (Contator de rede, resposta), p0861 (Contator de rede, tempo de monitoração)

207311 <Local>Interruptor bypass de motor

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Valor de falha: Bitfield BYPASS_CONTACTOR_ERROR_STATE

Bit 1
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_ON_MISSING
Falta a resposta "fechado" do interruptor

Bit 2
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_OFF_MISSING
Falta a resposta "aberto" do interruptor

Bit 3
BYPASS_CONTACTOR_ERR_TOO_SLOW
Resposta do interruptor muito lenta:
Após a ativação espera-se pela resposta positiva. Se a resposta demorar mais do que o tempo pré-definido, haverá um desligamento por falha.

Bit 6
BYPASS_CONTACTOR_ERR_BYPASS_INCONSISTENCY
A resposta do interruptor de drive é inconsistente no estado Bypass:
O interruptor do acionamento está fechado durante a ativação ou durante o STAGING.
Veja também: p1260 (Bypass configuração), r1261 (Bypass, palavra de controle/estado), p1266 (Bypass, comando de controle), p1267 (Configuração da fonte de comutação do bypass), p1269 (sinal de feedback da chave do Bypass), p1274 (Tempo de monitoração do interruptor do Bypass)

Correção:
- Verificar a transmissão dos sinais de resposta.
- Verificar o interruptor.

207312 <Local>Interruptor bypass de rede

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Valor de falha: Bitfield BYPASS_CONTACTOR_ERROR_STATE

Bit 1
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_ON_MISSING
Falta a resposta "fechado" do interruptor

Bit 2
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_OFF_MISSING
Falta a resposta "aberto" do interruptor

Bit 3
BYPASS_CONTACTOR_ERR_TOO_SLOW
Resposta do interruptor muito lenta:
Após a ativação espera-se pela resposta positiva. Se a resposta demorar mais do que o tempo pré-definido, haverá um desligamento por falha.

Bit 6
BYPASS_CONTACTOR_ERR_BYPASS_INCONSISTENCY
A resposta do interruptor de rede é inconsistente no estado Bypass:
O interruptor de rede está fechado durante a ativação ou durante o STAGING, sem que isso tenha sido solicitado pelo bypass.
Veja também: p1260 (Bypass configuração), r1261 (Bypass, palavra de controle/estado), p1266 (Bypass, comando de controle), p1267 (Configuração da fonte de comutação do bypass), p1269 (sinal de feedback da chave do Bypass), p1274 (Tempo de monitoração do interruptor do Bypass)

Correção: - Verificar a transmissão dos sinais de resposta.
- Verificar o interruptor.

207320 <Local>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: - O número pré-definido de tentativas de reinicialização (p1211) foi esgotado, pois durante o tempo de monitoração (p1213) as falhas não puderam ser quitadas. A cada nova tentativa de inicialização é decrementado (descontado) o número de tentativas de reinicialização (p1211).
- Nenhum comando ON ativo presente.
- O tempo de monitoração do módulo de potência expirou (p0857).
- Ao sair da colocação em funcionamento ou no final da identificação do motor ou da otimização do controlador de rotação, automaticamente é executada a reativação.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Aumentar o número de tentativas de reinicialização (p1211). O atual número de tentativas de inicialização é indicada no r1214.
- Aumentar o tempo de espera em p1212 e/ou o tempo de monitoração em p1213.
- Criar comando ON (p0840).
- Aumentar ou desativar o tempo de monitoração do módulo de potência (p0857).

207321 <Local>Acionamento: Reinicialização automática ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O restart automático (WEA) está ativo. Com o retorno da rede e/ou eliminação das causas de falhas existentes, o acionamento é novamente ativado automaticamente. Os pulsos são liberados e o motor começa a girar.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Se necessário, bloquear a reinicialização automática (WEA) (p1210 = 0).
- Com a retirada do comando de ativação (BI: p0840), cancelar diretamente o processo de reinicialização.

207329 <Local>Acionamento: Avaliador kT, característica kT(iq) ou compensação de tensão não está funcionando

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativada uma função do módulo de função "Controle de torque ampliado" (r0108.1), mas a capacidade funcional (total) não foi estabelecida.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1 .. .3: O avaliador kT está ativo (p1780.3 = 1) sem uma compensação ativa do erro de imagem de tensão no conversor. Com isso a precisão de torque fica extremamente restrita.
1: O erro de imagem de tensão do inversor "valor final" é 0 (p1952).
2: O erro de imagem de tensão do inversor "Offset de corrente" é 0 (p1953).
3: A compensação do erro de imagem de tensão está desativada (p1780.8 = 0).
4: O avaliador kT (p1780.3 = 1), a característica kT(iq) (p1780.9 = 1) ou a compensação do erro de imagem de tensão (p1780.8 = 1) foi ativada sem que o módulo de função "Controle de torque ampliado" fosse ativado (com o módulo de função ativado aplica-se: r0108.1 = 1).

Correção: Para o valor de falha = 1, 2:
- Executar a identificação do erro de imagem de tensão no conversor (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- Configurar os parâmetros para compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1952, p1953).
Para o valor de falha = 3:
- Ativar a compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1780.8 = 1).
Para o valor de falha = 4:
- O módulo de função "Controle de torque ampliado" deve ser ativado (r0108.1 = 1), ou as respectivas funções devem ser desativadas (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

207330 <Local>Partida em movimento: Corrente de localização medida muito baixa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a partida com motor girando detectou-se que a corrente de localização alcançada é muito baixa.
Possivelmente o motor não está conectado.

Correção: Verificar os cabos de ligação do motor.

207331 <Local>Partida em movimento: Sem suporte

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma ligação no motor girando não é possível. A função "Partida com o motor girando" não é suportada nos seguintes casos:
Motor síncrono de ímã permanente e externo (PEM, FEM): Operação com característica V/f.
Motor síncrono de ímã permanente (PEM): Operação sem encoder sem conexão de um Voltage Sensing Module (VSM).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Desselecionar a função "Partida em movimento" (p1200 = 0).
- Mudar o modo de operação de controle de alimentação/retorno (p1300).
- Conectar o Voltage Sensing Module (VSM) (medição de tensão).

207350 <Local>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O apalpador de medição está conectado em uma entrada/saída digital bidirecional e o terminal ajustado como saída.
Valor de alarme (r2124, decimal):
9: DI/DO 9 (X122.8)
10: DI/DO 10 (X122.10)
11: DI/DO 11 (X122.11)
13: DI/DO 13 (X132.8)
14: DI/DO 14 (X132.10)
15: DI/DO 15 (X132.11)

Correção: - Ajustar terminal como entrada (p0728).
- Desselecionar apalpador de medição (p0488, p0489, p0580).

207400 <Local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controlador de tensão DC-Link foi ativado com a ultrapassagem do limite de ligar superior (r1242). Os tempos de rampa de desaceleração são automaticamente elevados para manter a tensão DC-Link (r0026) dentro dos limites permitidos. Existe um desvio de controle entre velocidade nominal e atual.
Ao desativar o controlador de tensão DC-Link a saída do gerador de rampa é definida no valor atual de velocidade.
Veja também: p1240 (Controlador Vdc ou monitoração Vdc, configuração)

Correção: Caso não se deseje uma ativação do controlador:
- Aumentar os tempos de rampa de desaceleração
- Desativar controlador Vdc-max
Se os tempos de rampa de desaceleração não devem ser alterados:
- Empregar pulsador e fonte realimentadora

207401 <Local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link desativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O controlador Vdc_max não pode manter a tensão DC-Link (r0026) sob o valor limite (r1242) e por isso foi desativado.
- A tensão de rede é permanentemente mais alta que a especificada para o módulo de potência.
- O motor está permanentemente condicionado em modo regenerativo como resultado de uma carga que acionadora.

Correção: - Verifique se a tensão de entrada está dentro da faixa permitida.
- Verificar se o ciclo de carga e os limites de carga estão dentro dos limites permitidos.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207402 <Local>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O controlador de tensão DC-Link foi ativado por não alcançar o limite inferior (r1246).
A energia cinética do motor é usada para alimentar o DC-Link. Com isso o acionamento é freado.
Veja também: p1240 (Controlador Vdc ou monitoração Vdc, configuração)
Correção: O alarme desaparece com o retorno da rede de alimentação.

207403 <Local>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240 = 2, 3) e o limite inferior de tensão DC-Link (p1248) em estado "Operação".
Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação.
- Reduzir o limite inferior de tensão DC-Link (p1248).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207403 <Local>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240, p1280 = 5, 6) e o limite inferior de tensão DC-Link (r1246, r1286) foi alcançado em estado "Operação".
Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação.
- Corrigir a tensão de conexão dos dispositivos (p0210) ou nível de ligação (p1245, p1285).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240, p1280 = 0).

207404 <Local>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240 = 1, 3) e o limite superior de tensão DC-Link (p1244) em estado "Operação".
Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação ou o Braking Module.
- Aumentar o limite superior de tensão DC-Link (p1244).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240 = 0).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207404 <Local>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A monitoração da tensão DC-Link está ativa (p1240, p1280 = 4, 6) e o limite superior de tensão DC-Link (r1242, r1282) foi alcançado em estado "Operação".
Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação.
- Corrigir a tensão de conexão dos dispositivos (p0210).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240, p1280 = 0).

207405 <Local>Acionamento: Compensação cinética mínima de velocidade não alcançada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a compensação cinética a rotação mínima (p1257 e p1297 em acionamentos vetoriais com controle V/f) não foi alcançada sem que a rede retornasse.
Correção: Verificar o limite de rotação para controlador Vdc_min (compensação cinemática) (p1257, p1297).
Veja também: p1257 (Nível Vdc_min, controlador de rotação)

207406 <Local>Acionamento: Período máximo de compensação cinética excedido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O tempo máximo de compensação (p1255 e p1295 em acionamentos vetoriais com controle V/f) foi excedido sem que a rede retornasse.
Correção: Verificar o limite de tempo para controlador Vdc-min (compensação cinemática) (p1255, p1295).
Veja também: p1255 (Controlador Vdc_min, valor limite de tempo)

207409 <Local>Aconamento: Controlador de limite de corrente do controle V/f está ativo

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O controlador de limite de corrente do controle V/f foi ativado porque o limite de corrente foi excedido.
Correção: O alarme é automaticamente removido com a elevação do limite de corrente (p0640), redução da carga ou rampas de aceleração lentas para o setpoint (referência).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207410 <Local>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condição "I_atual = 0 e Uq_nom_1 maior que 16 ms em limitação" está presente e pode ter as seguintes causas:
- Motor não está conectado ou o contator do motor está aberto.
- Nenhuma tensão DC-Link presente.
- Motor Module com defeito.
- A função "Partida em movimento" não está ativada.

Correção:
- Conectar o motor ou verificar o contator do motor.
- Verificar a tensão DC-Link (r0070).
- Verificar o Motor Module.
- Ativar a função "Partida em movimento" (p1200).

207411 <Local>Acionamento: Saída de controle de fluxo limitada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1)
VECTOR: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor nominal de fluxo não pode ser alcançado, mesmo que seja definido 90 % da corrente máxima.
- Dados de motor incorretos.
- Os dados de motor e a forma de ligação do motor (estrela/triângulo) são incompatíveis entre si.
- O limite de corrente foi ajustado muito baixo para o motor.
- Motor assíncrono (sem encoder, controlado) em limitação I2t.
- O Motor Module é muito pequeno.

Correção:
- Corrigir dados de motor.
- Verificar a forma de ligação do motor.
- Corrigir limites de corrente (p0640, p0323).
- Reduzir a carga do motor assíncrono.
- Se necessário, use um Motor Module maior.

207411 <Local>Acionamento: Não alcançado o fluxo ajustado quando aumentada a excitação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1)
VECTOR: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Quando é configurado magnetização rápida (p1401 Bit6 = 1) o valor de fluxo especificado não é alcançado embora 90 % da corrente máxima é especificada.
- Dados do motor incorreto.
- Dados e configuração do motor (estrela/triângulo) não compatíveis.
- O limite de corrente foi ajustado muito baixo para o motor.
- Motor de indução (encoderless, controlado em malha-aberta) limitado no I2t.
- O Motor Module é muito pequeno.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção:
- Dados do motor correto.
- Verificar a configuração do motor.
- Limites de corrente (p0640) correto.
- Reduzir a carga do motor de indução.
- Se necessário, utilizar um Motor Module maior.
- Verificar cabo de potência do motor.
- Verificar Módulo de potência.

207412 <Local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (motor model)

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Não foi detectado nenhum ângulo de comutação com falha, o que poderia provocar um acoplamento simultâneo no controlador de rotação.
Possíveis causas:
- O encoder do motor está ajustado incorretamente na posição do ímã.
- O encoder do motor está danificado.
- O ângulo de comutação está ajustado de forma incorreta (p0431).
- Os dados para o cálculo do modelo de motor foram ajustados incorretamente (p0356 (indutância de dispersão do estator do motor) e/ou p0350 (resistência do estator do motor) e/ou p0352 (resistência do cabo)).
- A rotação de comutação para o modelo de motor é muito baixa (p1752). A monitoração somente é ativada acima da rotação de comutação.
- O sinal de rotação do encoder do motor foi danificado.
- O circuito de controle está instável devido a uma parametrização incorreta.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
SERVO:
0: A comparação do ângulo de posição polar do encoder e do modelo de motor resultou em um valor muito grande (> 80 ° elétrico).
1: -
VECTOR:
0: A comparação do ângulo de posição polar do encoder e do modelo de motor resultou em um valor muito grande (> 45 ° elétrico).
1: A alteração do sinal de rotação do encoder do motor em um ciclo de controle de corrente foi de > p0492.

Correção:
- Se a montagem do encoder foi alterada, deve-se reajustar o encoder.
- Substituir o encoder de motor com defeito.
- Ajustar corretamente o offset angular de comutação (p0431).
- Ajustar corretamente a resistência do estator do motor, a resistência do cabo e a indutância de dispersão do estator do motor (p0350, p0352, p0356).
- Elevar a rotação de comutação para o modelo de motor (p1752). Com p1752 > p1082 (rotação máxima) a monitoração está completamente desativada.
Nota:
Com High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx) devemos eventualmente desativar a monitoração das aplicações com corrente elevada.

207413 <Local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (identificação de posição polar)

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um incorreto angulo de comutação foi detectado, o que poderia provocar um acoplamento simultâneo no controlador de velocidade.
- Durante a identificação de posição polar (p1982 = 2):
Foi identificada uma diferença de > 45 ° elétrica para o ângulo do encoder.
- Para VECTOR durante o ajuste do encoder (p1990 = 2):
Foi identificada uma diferença de > 6 ° elétrica para o ângulo do encoder.

Correção: - Ajustar corretamente o offset angular de comutação (p0431).
- Após a substituição do encoder, reajustar o encoder do motor.
- Substituir o encoder de motor com defeito.
- Verificar a identificação da posição polar. Se a identificação de posição polar para este tipo de motor é inadequada, desativar o controle de plausibilidade (p1982 = 0).

207414 <Local>Acionamento: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat) e motores integrados (p. ex. p0300 = 401) ou motores externos (p0300 = 2).
Causa 1:
O encoder foi substituído.
Causa 2:
Nova colocação em funcionamento de um motor externo, integrado ou linear.
Causa 3:
Foi substituído o motor com encoder instalado e ajustado.
Causa 4:
Foi executado um update de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.

Correção: Para as causas 1, 2:
Executar o ajuste automático com ajuda da identificação de posição angular. Primeiro incorporar o número de série com p0440 = 1. Confirmar falha. identificação de posição polar ativada com p1990 = 1. Em seguida, verificar a execução correta da identificação de posição polar.
SERVO:
Se no p1980 foi selecionado um procedimento de identificação de posição polar e o p0301 não contém um tipo de motor ajustado de fábrica com o encoder, então o p1990 é ativado automaticamente.
ou
Ajuste através do p0431. Neste caso o novo número de série é incorporado automaticamente.
ou
Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.
Para as causas 3, 4:
Incorporar o número de série com p0440 = 1.

207415 <Local>Acionamento: Transmissão do offset angular de comutação em andamento

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2

Reconhecimento: SEM

Causa: O offset angular de comutação foi definido automaticamente com p1990 = 1.
Esta falha executa um cancelamento de pulsos que são necessários para o offset angular de comutação para o p0431.
Veja também: p1990 (Ajuste do encoder, determinar offset do ângulo de comutação)

Correção: A falha pode ser confirmada sem precisar de nenhuma medida adicional.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207416 <Local>Acionamento: Configuração do controle de fluxo

Valor de mensagem: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A configuração de controle de fluxo (p1401) está contraditória.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ccbbaaaa hex
Parâmetro = aaaa
Indice = bb
Causa da falha = cc
cc = 01 hex = 1 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para partida suave (p1401.0).
cc = 02 hex = 2 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para aumentar controle do fluxo (p1401.2).
cc = 03 hex = 3 dec:
Magnetização rápida (p1401.6) para identificação Rs depois que reiniciar (p0621 = 2).

Correção: Para causa de falha = 1:
- Sair da partida suave (p1401.0 = 0).
- sair da magnetização rápida (p1401.6 = 0).
Para causa de falha = 2
Desenergizar o controle para aumentar o fluxo (p1401.2 = 0).
- Sair da magnetização rápida (p1401.6 = 0).
Para causa de falha = 3:
- Reparametrização Identificação Rs (p0621 = 0, 1)
- Sair da magnetização rápida (p1401.6 = 0).

207420 <Local>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtro 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtro 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15: Número de bloco de dados (iniciar com zero).

Correção: - Reduzir a freqüência natural de numerador ou denominador do respectivo filtro de setpoint de corrente.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Desativar o respectivo filtro (p1656).

207421 <Local>Acionamento: Filtro de setpoint de velocidade freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtro 2 (p1423, p1425)
Bit 8 ... 15: Número de bloco de dados (iniciar com zero)

Correção: - Reduzir a freqüência natural de denominador ou numerador do respectivo Filtro de setpoint de velocidade.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de velocidade (p0115[1]).
- Desativar o respectivo filtro (p1414).

207422 <Local>Acionamento: Modelo de referência freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A freqüência natural do filtro do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433) é maior do que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]

Correção: - Reduzir a freqüência natural do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de velocidade (p0115[1]).

207423 <Local>Acionamento: Filtro APC freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / (p0115[1] * x)
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Filtro 1.1 (p3711, p3713), x = 1
Bit 4: Filtro 2.1 (p3721, p3723), x = p3706
Bit 5: Filtro 2.2 (p3726, p3728), x = p3706
Bit 8: Filtro 3.1 (p3731, p3733), x = p3707
Bit 9: Filtro 3.2 (p3736, p3738), x = p3707
Bit 16 ... 32: Número de bloco de dados (iniciar com zero)

Correção: - Reduzir a freqüência natural de denominador ou numerador do respectivo filtro.
- Diminuir tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]) ou a sub-amostragem (p3706, p3707).
- Desativar o respectivo filtro (p3704).

207424 <Local>Acionamento: Condição inválida de operação para APC

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A função APC (Advanced Positioning Control) detectou uma condição inválida de operação.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
Bit 0 = 1:
O APC é operado sem encoder.
Bit 1 = 1:
Existe uma falha no sistema de medição de carga para APC selecionado pelo p3701. A função APC será desativada.
Bit 2 = 1:
Existe uma falha no sistema de medição de carga para APC selecionado pelo p3701. O acoplamento de pulsos é desativado, isto é, como rotação para o controle de rotações do motor será usada a rotação do sistema de medição do motor.

Correção: Para Bit 0:
Utilizar a função APC somente na operação com encoder.
Para Bit 1, 2:
Verificar o sistema de medição de carga.

207425 <Local>Acionamento: APC tempo de monitoramento para limite de velocidade terminado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor limite (p3778) para a rapidez/velocidade foi excedido por um longo tempo que ajustado no tempo de monitoramento (p3779).
Aviso:
APC: Advanced Positioning Control

Correção: - Verificar o valor da medição.
- Verificar o valor de limite e tempo de monitoramento (p3778, p3779).

207429 <Local>Acionamento: O DSC sem encoder não é possível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função DSC (Dynamic Servo Control) foi ativada, mesmo sem a presença de um encoder.
Veja também: p1191 (Controlador de posição ganho DSC KPC)

Correção: Se nenhum encoder estiver presente e o CI: p1191 (DSC amplificação de controlador de posição) estiver interconectado, então a entrada de conector deverá ter o sinal CI: p1191 = 0.

207430 <Local>Acionamento: Comutação de operação controlada por torque não é possível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação para operação em malha fechada com torque controlado (BI: p1501).

Correção: Não comutar para a operação controlada por torque.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207431 <Local>Acionamento: Comutação de operação sem encoder não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação na operação sem encoder (p1404).
Correção: Não comutar para a operação sem encoder.

207432 <Local>Acionamento: Motor síncrono sem proteção contra sobretensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um motor síncrono pode gerar uma condição de sobretensão que pode provocar a danificação do sistema de acionamento, em condições de sub-tensão.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Bloco de dados de acionamento correspondente (DDS).
Correção: Proteção contra sobretensão pode ser implementada nas etapas seguintes:
- O limite de velocidade máxima (p1082) sem alguma proteção adicional.
A máxima velocidade sem proteção está calculada como segue:
Rotação do motor: p1082 [rpm] <= 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]
Motor linear: p1082 [m/min] <= 73.484 * p0297/p0316 [N/A]
- Utilizar um Voltage Protection Module (VPM) em conjunção com a função "Torque de segurança na saída" (p9601, p9801).
Quando existir uma condição de falha, curto- circuito VPM nos motores.
Quando usar um VPM, p0643 deve ser ajustado para 1.
- ativando a proteção de tensão interna (IVP) com p1231 = 3.
Veja também: p0643 (Proteção contra sobretensão para motores síncronos), p1231 (Curto-circuito do induzido/freio DC, configuração)

207433 <Local>Acionamento: Controle em malha fechada com encoder impossível devido encoder não estar desconectado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comutação para o controle em malha fechada com encoder não é possível, pois o encoder não foi desconectado (unparked).
Correção: - Verificar se o Firmware do encoder suporta para a função "Conectar" (r0481.6 = 1).
- Atualizar o Firmware.
Nota:
Para motores de estator longitudinal (p3870.0 = 1) aplica-se:
O encoder deve ter completado o procedimento de desacoplamento (r3875.0=1), antes de comutar para o controle de malha fechada com encoder. O encoder é desacoplado com um flanco 0/1 no BI: p3876 e permanece desacoplado até que o sinal volte para 0.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207434 <Local>Acionamento: Não é possível alterar a direção de rotação com os pulsos habilitados

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um dado de acionamento selecionado foi ajustado - com habilitação de pulsos - o qual tem uma direção de rotação (p1821) parametrizada diferente.
É possível trocar a direção da rotação do motor usando p1821 quando os pulsos são inibidos.

Correção: - Executar a comutação do bloco de dados de acionamento com bloqueio de pulsos.
- Assegurar que a comutação para um bloco de dados de acionamento não provoque nenhuma inversão sentido do motor (isto é, nestes blocos de dados de acionamento deverá aparecer o mesmo valor no p1821).
Veja também: p1821

207435 <Local>Acionamento: Aplicar o gerador de rampa com controle vetorial sem encoder

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a operação com controle vetorial sensorless (r1407.1) o gerador de rampa foi parado (p1141) ou colocado em ponte (p1122). Um comando interno de definição da saída do gerador de rampa gerou o congelamento da rotação nominal definida ou não pôde ser executado.

Correção: - Desativar o comando de parada para gerador de rampa (p1141).
- Não colocar o gerador de rampa em ponte (p1122).
- Omitir a falha (p2101, p2119). Isto é necessário quando o gerador de pulsos é selecionado através do modo de teclar, com bloqueio simultâneo do setpoint de rotação (r0898.6).
Nota:
Com o controle vetorial sensorless não é vantajoso importar o setpoint principal do controle de rotação via p1155 ou p1160 (p0922). Neste caso o setpoint principal deverá ser carregado antes do gerador de rampas (p1070). O motivo é a definição automática da saída do gerador de rampa na passagem do modo de rotação regulada para o modo de rotação controlada.

207440 <Local>EPOS: O Jerk time será limitado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O cálculo do jerk time Tr = MAX(p2572, p2573) / p2574 obteve um valor muito alto, isso porque o tjerk time está internamente limitado a 1000 ms.
Nota:
O alarme também é dado quando a limitação de aceleração ainda não está ativa.

Correção: - Aumentar a limitação de aceleração (p2574).
- Reduzir a aceleração máxima e o retardamento máximo (p2572, p2573).
Veja também: p2572 (EPOS aceleração máxima), p2573 (EPOS desaceleração máxima), p2574 (EPOS Limitação de aceleração)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207441 <Local>LR: Salvar a posição de deslocamento do encoder absoluto ajustado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O estado do ajuste do encoder absoluto foi alterado.
Para fazer o salvamento de uma determinada posição de deslocamento (p2525) deve ser salvo de modo não volátil (p0971, p0977).

Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após o salvamento dos offsets.
Veja também: p2507 (LR ajustagem de encoder absoluto, estado), p2525 (LR ajustagem de encoder, offset)

207442 <Local>LR: Multiturn incompatível para a área Modulo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A relação da resolução do Multiturn com a área Modulo (p2576) não é um número inteiro.
Isto provoca o resetamento do ajuste, pois o valor de posição real não pode ser reproduzido depois desligar e ligar.

Correção: Fazer com que a relação da resolução do Multiturn com a área Modulo seja um número inteiro.
A relação v é calculada da seguinte forma:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição:
v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505) / (p0432 * p2504 * p2576)
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
v = (p0412 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
v = (p2721 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem de carga.
v = (p2721 * p2506) / p2576
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
v = (p0421 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
v = (p0412 * p2506) / p2576
Nota:
Com o rastreamento de posição recomenda-se alterar o p0412 e o p2721.
Veja também: p0412, p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721

207443 <Local>LR: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Valor máximo permitido para coordenada de ponto de referência.

Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor especificado na Identificação de falha.
Veja também: p2598 (EPOS coordenadas de ponto de referência, fonte de sinais), p2599 (EPOS valor das coordenadas do ponto de referência)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207446 <Local>Engrenagem de carga: Rastreamento de posição não pode ser resetado.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O rastreamento de posição não permite ser resetado.

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).

207447 <Local>Engrenagem de carga: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do drive: %3

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Quando o rastreamento de posição para engrenagem de carga é configurado, o acionamento/encoder (encoder do motor) indentifica o valor atual máximo da posição absoluta possível (r2723) que pode não ser aumentado representada no interior 32bits.
Valor máximo: p0408 * p2721 * 2^p0419
Identificação de falha (r0949, interpretador hexadecimal):
ccbbaa hex
aa = dados de ajuste do encoder
bb = número do componente
cc = dados de ajuste de acionamento
Veja também: p0408, p0419, p2721

Correção: - Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p2721).

Veja também: p0419 (Resolução final, valor absoluto Gx_XIST2 (em Bits)), p2721 (Caixa de transm. de carga, encoder abs. rotat., rotaç. virtuais)

207448 <Local>Transmissão de carga: O acompanhamento de posição do eixo linear excedeu a faixa máxima

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear/ não módulo, o encoder do motor atual (encoder 1) excedeu o limite máximo possível de deslocamento.
Para o eixo linear configurado, o máximo deslocamento é definido para ser 64x (+/- 32x) of p0421.
Deveria ler no p2721 e valor em número de revoluções de carga.
Nota:
Aqui, só o encoder do motor atual tem os dados de acionamento ajustados monitorado. Os dados de acionamento atuais ajustados são exibidos no in x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado no p0187[x].

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207449 <Local>Transmissão de carga: Acompanhamento de posição Atual posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder do motor atual efetivo foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Nota:
Apenas o encoder do motor nos dados configurados de acionamentos efetivos atuais é monitorado.
Os dados configurados de acionamento atual efetivo é exibido em x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado em p0187[x].
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder dada em incrementos do valor absoluto após o redutor de medição, se existir. O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r2724.
Veja também: p2722 (Caixa de transm. de carga, contr. de pos., janela de tolerância), r2724 (Caixa de transmissão de carga, diferença de posição)

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

207450 <Local>LR: A monitoração de parada foi acionada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Após a expiração do tempo de monitoração de parada (p2543) o acionamento abandona a janela de parada (p2542).
- Inversão de valor real de posição ajustada incorretamente (p0410).
- Janela de parada ajustada muito pequena (p2542).
- Tempo de monitoração de parada ajustado muito pequeno (p2543).
- Ganho da malha de posição, muito baixo (p2538).
- Ganho da malha de posição muito alto (instabilidade/oscilação, p2538).
- Sobrecarga mecânica.
- Verificar o cabo de conexão motor/drive conversor (falta de fase, trocada).
- Selecionar o modo de seguimento na seleção de identificação do motor (BI: p2655[0] = sinal 1).
- Selecionar o modo de seguimento na seleção do gerador de função (BI: p2655[0] = sinal 1) e desativar o controle de posição (BI:p2550 = sinal 0).

Correção: Verificar e eliminar as causas.

207451 <Local>LR: A monitoração de posicionamento foi acionada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Após a execução do tempo de monitoração de posicionamento (p2545) o acionamento ainda não alcançou a janela de posicionamento (p2544).
- Janela de posicionamento parametrizada muito pequena (p2544).
- Tempo de monitoração de posicionamento parametrizado muito pequeno (p2545).
- Amplificação do circuito de posição muito baixa (p2538).
- Amplificação do circuito de posição muito alta (instabilidade/comportamento de oscilações, p2538).
- Travamento mecânico.

Correção: Verificar e eliminar as causas.

207452 <Local>LR: Erro de seguimento muito grande

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença entre o valor nominal e real de posição (erro de seguimento do modelo dinâmico, r2563) é maior que a tolerância (p2546).
- Valores de torque e aceleração do acionamento foram excedidos.
- Falha do sistema de medição de posição.
- O sentido de regulagem de posição não está correto.
- Travamento da parte mecânica.
- Velocidade de deslocamento muito elevada ou diferenças de valor nominal de posição muito grandes.

Correção: Verificar e eliminar as causas.

207453 <Local>LR: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.

Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502 (LR parametrização de encoder)

207454 <Local>LR: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante o processamento de valor real de posição ocorreu um dos seguintes problemas:
- Não foi atribuído nenhum encoder para o processamento de valor real de posição (p2502 = 0).
- Foi atribuído um encoder, mas sem bloco de dados de encoder (p0187 = 99 e p0188 = 99 e p0189 = 99).
- Foi atribuído um encoder e um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e de encoder e a atribuição de encoders.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207455 <Local>EPOS: Velocidade máxima limitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A velocidade máxima (p2571) está muito elevada para um cálculo correto da correção do módulo. Durante o tempo de amostragem para o posicionamento (p0115[5]) com a velocidade máxima pode recuar no máximo a metade do comprimento do módulo. Neste valor o p2571 foi limitado.
Correção: - Reduzir a velocidade máxima (p2571).
- Aumentar o tempo de amostragem para o posicionamento (p0115[5]).

207456 <Local>EPOS: Velocidade nominal limitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A atual velocidade nominal é maior do que a velocidade máxima parametrizada (p2571) e por isso que esta será limitada.
Correção: - Verificar a velocidade nominal especificada.
- Reduzir o override de velocidade (CI: p2646).
- Elevar a velocidade máxima (p2571).
- Verificar o sinal de procura para velocidade limitada externamente (CI: p2594).

207457 <Local>EPOS: Combinação inadmissível de sinais de entrada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi detectada uma combinação inadmissível de sinais de entrada definidos simultaneamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Teclar 1 e teclar 2 (p2589, p2590).
1: Teclar 1 ou teclar 2 e indicação direta de setpoint/MDI (p2589, p2590, p2647).
2: Teclar 1 ou teclar 2 e partida de referenciamento (p2589, p2590, p2595).
3: Teclar 1 ou teclar 2 e ativar solicitação de deslocamento (p2589, p2590, p2631).
4: Indicação direta de setpoint/MDI e partida de referenciamento (p2647, p2595).
5: Indicação direta de setpoint/MDI e ativar solicitação de deslocamento (p2647, p2631).
6: Partida de referenciamento e ativar solicitação de deslocamento (p2595, p2631).
Correção: Verificar e corrigir os respectivos sinais de entrada.

207458 <Local>EPOS: Came de referência não encontrado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Após a partida da aproximação do ponto zero, o eixo deslocou-se pelo curso máximo permitido para localizar o came de referência, sem encontrar o came de referência.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a entrada de binector "Came de referência" (BI: p2612).
- Verificar o curso máximo permitido até o came de referência (p2606).
- Com eixo sem came de referência, então defina p2607 = 0.
Veja também: p2606 (EPOS procura do ponto de referência, cames de refer. curso máx.), p2607 (EPOS procura do ponto de refer., cames de refer. disponíveis), p2612 (EPOS procura do ponto de referência, came de referência)

207459 <Local>EPOS: Nenhuma marca zero disponível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de sair do came de referência, o eixo deslocou-se pelo curso máximo permitido entre o came de referência e a marca zero, sem encontrar a marca zero.

Correção: - Verificar o encoder em relação à marca zero.
- Verificar o curso máximo permitido entre o came de referência e a marca zero (p2609).
- Utilizar a marca zero do encoder (bloco de marcas zero) (p0495).
Veja também: p0495 (Marca zero equivalente, terminal de entrada), p2609 (EPOS procura ponto refer., curso máx. cames refer. e marca zero)

207460 <Local>EPOS: Fim de came de referência não encontrado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a aproximação do ponto de referência, o eixo alcançou o fim da área de deslocamento ao aproximar-se da marca zero, sem detectar um flanco na entrada do binector "Came de referência" (BI: p2612).
Área de deslocamento máxima: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]

Correção: - Verificar a entrada de binector "Came de referência" (BI: p2612).
- Repetir a aproximação do ponto zero.
Veja também: p2612 (EPOS procura do ponto de referência, came de referência)

207461 <Local>EPOS: Ponto de referência não definido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não foi definido nenhum ponto de referência para a partida de um bloco de deslocamento / indicação direta de setpoint (r2684.11 = 0).

Correção: Executar o referenciamento (aproximação do ponto de referência, referenciamento flutuante, definição de ponto de referência).

207462 <Local>EPOS: O número de bloco de deslocamento selecionado não existe

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um bloco de deslocamento selecionado do BI: p2625 ao BI: p2630 foi iniciado através do BI: p2631 = flanco 0/1 "Ativar pedido de deslocamento".
- O número do bloco de deslocamento iniciado não está contido no p2616[0...n].
- O bloco de deslocamento iniciado está omitido.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de deslocamento selecionado e não disponível.

Correção: - Corrigir o programa de deslocamento.
- Selecionar um número de bloco de deslocamento disponível.

207463 <Local>EPOS: Troca externa de blocos não solicitada no bloco de deslocamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Em um bloco de deslocamento com a transição de blocos CONTINUA_ALARME_EXTERNO não foi solicitada a troca externa de blocos.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de deslocamento.

Correção: Eliminar a causa da desativação do flanco na entrada do binector (BI: p2632).

207464 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento é inconsistente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O bloco de deslocamento contém informações inválidas.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com informações inválidas.

Correção: Verificar o bloco de deslocamento e, se necessário, observar os alarmes existentes.

207465 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento não possui nenhum bloco subseqüente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento não existe nenhum bloco subseqüente
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento em que falta o bloco subseqüente.

Correção: - Parametrizar este bloco de deslocamento com a condição de transição ENDE .
- Parametrizar a condição de transição ENDE em outros blocos de deslocamento de maior número de bloco e no último bloco.

207466 <Local>EPOS: Número de bloco de deslocamento especificado várias vezes

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O mesmo número de bloco de deslocamento foi adotado várias vezes.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento adotado várias vezes.

Correção: Corrigir os blocos de deslocamento.

207467 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento possui parâmetro de solicitação inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O parâmetro de solicitação no bloco de deslocamento contém um valor inadmissível.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com parâmetro de solicitação inadmissível.

Correção: Corrigir o parâmetro de solicitação no bloco de deslocamento.

207468 <Local>EPOS: O destino de salto do bloco de deslocamento não existe

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Em um bloco de deslocamento foi programado um salto para um bloco que não existe.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com o destino de salto que não existe.

Correção: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Complementar o bloco de deslocamento faltante.

207469 <Local>EPOS: Bloco de deslocamento < posição de destino < chave fim de curso de software negativo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento a posição absoluta de destino indicada está fora da área negativa delimitada pela chave fim de curso de software.
Valor de alame (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.

Correção: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Alterar o limite negativo da chave fim de curso de software (CI: p2578, p2580).

207470 <Local>EPOS: Bloco de deslocamento > posição de destino > chave fim de curso de software positivo

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No bloco de deslocamento a posição absoluta de destino indicada está fora da área positiva delimitada pela chave fim de curso de software.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Corrigir o bloco de deslocamento.
- Alterar o valor chave fim de curso de software (CI: p2579, p2581).

207471 <Local>EPOS: Posição de destino do bloco de deslocamento fora da área módulo

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No bloco de deslocamento a posição de destino está fora da área Modulo.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de deslocamento com a posição de destino não permitida.
Correção: - Corrigir a posição de destino no bloco de deslocamento.
- Alterar a área módulo (p2576).

207472 <Local>EPOS: O bloco de deslocamento ABS_POS/ABS_NEG não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No bloco de deslocamento foi parametrizado o modo de posicionamento ABS_POS ou ABS_NEG com a correção Modulo não ativada.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de bloco de deslocamento com o modo de posicionamento não permitido.
Correção: Corrigir o bloco de deslocamento.

207473 <Local>EPOS: Início da área de deslocamento aproximado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o deslocamento o eixo deslocou-se até o limite da área de deslocamento.
Correção: Afastar em sentido positivo.

207474 <Local>EPOS: Fim da área de deslocamento aproximado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o deslocamento o eixo deslocou-se até o limite da área de deslocamento.
Correção: Afastar em sentido negativo.

207475 <Local>EPOS: Posição de destino < Início da área de deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A posição de destino no deslocamento relativo está fora da área de deslocamento.
Correção: Corrigir a posição de destino.

207476 <Local>EPOS: Posição de destino < Fim da área de deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A posição de destino no deslocamento relativo está fora da área de deslocamento.
Correção: Corrigir a posição de destino.

207477 <Local>EPOS: Posição de destino < chave fim de curso de software negativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A posição de destino do atual deslocamento é menor que o valor da chave fim de curso de software negativo.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
Veja também: p2578 (EPOS fim de curso de software negativo, fonte de sinais), p2580 (EPOS fim de curso de software negativo), p2582 (EPOS ativação fim de curso de software)

207478 <Local>EPOS: Posição de destino > chave fim de curso de software positivo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A posição de destino do atual deslocamento é maior que o da chave fim de curso de software positivo.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor chave fim de curso de software positivo (CI: p2579, p2581).
Veja também: p2579 (EPOS fim de curso de software positivo, fonte de sinais), p2581 (EPOS fim de curso de software positivo), p2582 (EPOS ativação fim de curso de software)

207479 <Local>EPOS: Fim de curso de software negativo atingido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O eixo encontra-se na posição da chave fim de curso de software negativo. Um bloco de deslocamento ativo foi interrompido.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo (CI: p2578, p2580).
Veja também: p2578 (EPOS fim de curso de software negativo, fonte de sinais), p2580 (EPOS fim de curso de software negativo), p2582 (EPOS ativação fim de curso de software)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207480 <Local>EPOS: Fim de curso de software positivo atingido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O eixo encontra-se na posição da chave fim de curso de software positivo. Um bloco de deslocamento ativo foi interrompido.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software positivo(CI: p2579, p2581).
Veja também: p2579 (EPOS fim de curso de software positivo, fonte de sinais), p2581 (EPOS fim de curso de software positivo), p2582 (EPOS ativação fim de curso de software)

207481 <Local>EPOS: Posição de eixo < chave fim de curso de software negativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A atual posição do eixo é menor que a posição da chave fim de curso de software negativo.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o valor da chave fim de curso de software negativo(CI: p2578, p2580).
Veja também: p2578 (EPOS fim de curso de software negativo, fonte de sinais), p2580 (EPOS fim de curso de software negativo), p2582 (EPOS ativação fim de curso de software)

207482 <Local>EPOS: Posição de eixo > chave fim de curso de software positivo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A atual posição do eixo é maior que a posição da chave fim de curso de software positivo.
Correção: - Corrigir a posição de destino.
- Alterar o positivo da chave fim de curso de software (CI: p2579, p2581).
Veja também: p2579 (EPOS fim de curso de software positivo, fonte de sinais), p2581 (EPOS fim de curso de software positivo), p2582 (EPOS ativação fim de curso de software)

207483 <Local>EPOS: Deslocamento até o encosto fixo Torque de fixação não alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encosto fixo no bloco de deslocamento foi alcançado sem que o torque/força de fixação fosse alcançado.
Correção: - Verificar a corrente máxima geradora de torque (r1533).
- Verificar os limites de torque (p1520, p1521).
- Verificar os limites de potência (p1530, p1531).
- Verificar as interconexões BICO dos limites de torque (p1522, p1523, p1528, p1529).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207484 <Local>EPOS: Encosto fixo fora da janela de monitoração

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF3 (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Em estado "Encosto fixo alcançado" o eixo deslocou-se fora da janela de monitoração (p2635) definida.
Correção: - Verificar a janela de monitoração (p2635).
- Verificar a parte mecânica.

207485 <Local>EPOS: Encosto fixo não alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Em um bloco de deslocamento com a solicitação ENCOSTO_FIXO a posição final foi alcançada sem ter detectado um encosto fixo.
Correção: - Verificar o bloco de deslocamento e colocar a posição de destino para mais perto da peça.
- Verificar o sinal de controle "Encosto fixo alcançado" (p2637).
- Se necessário, reduzir a janela máxima de erro de seguimento para detecção do encosto fixo (p2634).

207486 <Local>EPOS: Falta parada intermediária

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Nos modos de operação "Blocos de deslocamento" ou "Indicação direta de setpoint/MDI" a entrada do binector "Nenhuma parada intermediária/Parada intermediária" (BI: p2640) não possui nenhum sinal 1 para iniciar.
Correção: Criar um sinal 1 na entrada do binector "Nenhuma parada intermediária/Parada intermediária" (BI: p2640) e reiniciar o movimento.
Veja também: p2640 (EPOS parada intermediária (sinal 0))

207487 <Local>EPOS: Falta rejeição da solicitação de deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Nos modos de operação "Blocos de deslocamento" ou "Indicação direta de setpoint/MDI" a entrada do binector "Não rejeitar solicitação de deslocamento/Rejeitar solicitação de deslocamento" (BI: p2641) não possui nenhum sinal 1 para iniciar o movimento.
Correção: Criar um sinal 1 na entrada do binector "Não rejeitar solicitação de deslocamento/Rejeitar solicitação de deslocamento" (BI: p2641) e reiniciar o movimento.
Veja também: p2641 (EPOS rejeitar solicitação de deslocamento (sinal 0))

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207488 <Local>EPOS: Posicionamento relativo não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No modo de operação "Indicação direta de setpoint/MDI" para a transferência contínua (p2649 = 1) foi selecionado um posicionamento relativo (BI: p2648 = sinal 0).
Correção: Verificar a ativação.

207489 <Local>EPOS: Correção do ponto de referência fora da janela

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na função "Referenciamento flutuante" a diferença entre a posição medida no apalpador de medição e as coordenadas do ponto de referência está fora da janela parametrizada.
Correção: - Verificar a parte mecânica.
- Verificar a parametrização da janela (p2602).

207490 <Local>EPOS: Habilitação ausente durante o deslocamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: - Como definição padrão pode ter ocorrido outra falha que teve como conseqüência a ausência dos sinais de liberação.
- O acionamento encontra-se em estado "Bloqueio de ligação" (como definição padrão).
Correção: - Colocar os sinais de liberação, verificar e eliminar a causa da falha ocorrida (como definição padrão).
- Verificar a definição para a liberação do posicionador simples.

207491 <Local>EPOS: Came STOP negativo alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF3
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Na entrada do binector BI: p2569 foi detectado um sinal 0, isto é, foi alcançado o negativo do came STOP.
Em sentido positivo de deslocamento foi aproximado o came STOP negativo, isto é, a fiação do came STOP está incorreta.
Veja também: p2569 (EPOS STOP cames negativo)
Correção: - Abandonar o came STOP negativo em sentido de deslocamento positivo e retornar o eixo até a área de deslocamento válida.
- Verificar a fiação do came STOP.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207492 <Local>EPOS: Came STOP positivo alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na entrada do binector BI: p2570 foi detectado um sinal 0, isto é, foi alcançado o positivo do came STOP.
Em sentido negativo de deslocamento foi aproximado o came STOP positivo, isto é, a fiação do came STOP está incorreta.
Veja também: p2570 (EPOS STOP cames positivo)

Correção: - Abandonar o came STOP positivo em sentido de deslocamento negativo e retornar o eixo até a área de deslocamento válida.
- Verificar a fiação do came STOP.

207493 <Local>LR: Excesso da faixa de valores para valor real de posição

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.
Quando o excesso "referenciado" e o estado "ajustagem do sistema de medição absoluto" serão resetados.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.
2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) excedeu a faixa de valores.
3: O valor máximo do fator de tempo do encoder converte a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.

Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição (p2506) conforme necessidade.
Aumentar a resolução fina do valor real e absoluto da posição (p0419).

Identificação de falha para referência = 3:
Se o valor para máxima posição absoluta possível (LU) é maior que 4294967296, não é possível ser feito ajuste devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, o posição absoluta máxima possível (LU) é calculada como segue:
1. Encoder de motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) para encoders Multiturn
2. Encoder de motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders Multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207494 <Local>LR: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a operação foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas (p2503 .. 2506), do sentido de giro (p1821) ou da atribuição de encoder (p2502).
Correção: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

207495 <Local>LR: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).

Correção:
- Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207496 <Local>EPOS: Habilitação não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A liberação do posicionador simples não foi possível por causa de pelo menos um sinal faltante.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: EPOS Falta habilitação (BI: p2656).
2: Valor real de posição, falta resposta (BI: p2658).
Veja também: p2656 (EPOS liberação posicionador simples), p2658 (EPOS valor de ajuste de posição válido, sinal de feedback)
Correção: Verificar as entradas de binector e sinais correspondentes.

207497 <Local>LR: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515. Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207498 <Local>LR: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização do apalpador de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
> 50000: O ciclo de medição é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor do alarme = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor do alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor do alarme = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor do alarme > 50000:
Ajustar a relação entre o ciclo de medição e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.
Para isso o atual ciclo de medição ativo pode ser determinado a partir do valor do alarme:
Tmess[125µs] = valor do alarme - 50000.
Com PROFIBUS o ciclo de medição corresponde com o ciclo PROFIBUS r2064[1].
Sem PROFIBUS o ciclo de medição é um tempo de ciclo interno e não controlável.

207499 <Local>EPOS: Came de reversão aproximado em sentido de deslocamento incorreto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O came de reversão NEGATIVO foi aproximado em sentido de deslocamento positivo ou o came de reversão POSITIVO foi aproximado em sentido de deslocamento negativo.
Veja também: p2613 (EPOS procura do ponto de referência came de reversão negativo), p2614 (EPOS procura do ponto de referência came de reversão positivo)

Correção: - Inspecionar a fiação do came de reversão (BI: p2613, BI: p2614).
- Verificar o sentido de deslocamento da aproximação do came de reversão.

207500 <Local>Acionamento: Bloco de dados do módulo de potência PDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Somente para alimentações/alimentações de retorno de rede:
O bloco de dados do módulo de potência não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número de bloco de dados do acionamento do p0185.

Correção: No p0185 deve ser definido o índice do bloco de dados do módulo de potência pertencente ao bloco de dados do drive.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207501 <Local>Acionamento: Bloco de dados do motor MDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Somente para módulos de potência:
O bloco de dados do motor não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no respectivo bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o número de bloco de dados do acionamento do p0186.

Correção: No p0186 deve ser definido o índice do bloco de dados do motor pertencente ao bloco de dados do drive.
Veja também: p0186 (Conjunto de dados do motor (MDS), número)

207502 <Local>Acionamento: Bloco de dados de encoder EDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Somente para módulos de potência:
O bloco de dados do encoder não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no respectivo bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o número de bloco de dados do acionamento do p0187, p0188 e p0189.
O valor de falhas é elevado para 100 * número de encoder (p. ex. para p0189: valor de falha 3xx com xx = número de bloco de dados).

Correção: No p0187 (1º encoder), p0188 (2º encoder) e p0189 (3º encoder) deve ser definido o índice do bloco de dados do encoder pertencente ao bloco de dados do drive.

207504 <Local>Acionamento: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de drive

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de acionamento.
Nos blocos de dados de acionamento deverão ser atribuídos todos blocos de dados do motor através do número MDS (p0186[0...n]) Devem haver pelo menos tantos blocos de dados de acionamento como blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de dados do motor que não foi atribuído.

Correção: Atribuir o bloco de dados do motor não atribuído nos blocos de dados de acionamento através do número MDS (p0186[0...n]).
- Verificar se todos blocos de dados de motor foram associados aos blocos de dados de acionamento.
- Eventualmente deletar os blocos de dados de motor desnecessários.
- Eventualmente criar novos blocos de dados de acionamento e associar aos blocos de dados de motor correspondentes.
Veja também: p0186 (Conjunto de dados do motor (MDS), número)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207509 <Local>Acionamento: Falta número do componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ajuste de dados de acionamento (DDS) é determinado para um Ajuste de dados do motor (MDS) que não tem um número de componente.
Valor do alarme (r2124, interpretador decimal):
nnmmmxxyyy
nn: Número do MDS/EDS.
mmm: Número de parâmetro na falta de número do componente.
xx: Número da DDS que é determinado para MDS/EDS.
yyy: Número do parâmetro que referência o MDS/EDS.
Exemplo:
p0186[7] = 5: DDS 7 é determinado MDS 5.
p0131[5] = 0: Não há um número ajustado no MDS 5.
Valor do alarme = 0513107186

Correção: Nos dados de acionamentos ajustados, nenhum maior determinado MDS/EDS usando p0186, p0187, p0188, p0189 ou ajustar um número de componente válido.
Veja também: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Local>Acionamento: Encoder idêntico no bloco de dados de drive

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi atribuído mais que um encoder com mesmo número de componente em um mesmo bloco de dados de acionamento. Em um bloco de dados de acionamento não podem existir encoders idênticos.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1000*primeiro encoder idêntico + 100*segundo encoder idêntico + bloco de dados de acionamento.
Exemplo:
Valor de falha = 1203 significa:
No bloco de dados de acionamento 3 o primeiro (p0187[3]) e o segundo encoder (p0188[3]) são idênticos.

Correção: Atribuir encoders diferentes no bloco de dados do acionamneto.
Veja também: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Local>Acionamento: Encoder utilizado em multiplicidade

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Cada encoder somente pode ser atribuído à um acionamento e em um acionamento ele sempre deverá ser o encoder 1 ou sempre encoder 2 ou sempre encoder 3 em cada bloco de dados de acionamento. Esta atribuição única foi violada.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Os dois parâmetros em forma codificada que referem-se ao mesmo número de componente.
Primeiro parâmetro:
Índice: primeira e segunda casa decimal (99 para EDS sem DDS atribuído)
Número de parâmetro: terceira casa decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS sem DDS atribuído)
Número de acionamento: quarta e quinta casa decimal

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Segundo parâmetro:
Índice: sexta e sétima casa decimal (99 para EDS sem DDS atribuído)
Número de parâmetro: oitava casa decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS sem DDS atribuído)
Número de acionamento: nona e décima casa decimal
Veja também: p0141 (Interface do encoder (módulo encoder), número de componente)

Correção: Corrigir a utilização dupla de um número de componente através do parâmetro codificado no valor de falha.

207512 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados do encoder não pode ser parametrizada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Através do p0141 foi processada uma comutação não permitida do bloco de dados de encoder. Uma comutação de bloco de dados de encoder nesta versão de Firmware somente está permitida para os componentes contidos na topologia real.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de bloco de dados EDS com erro.
Veja também: p0187 (Encoder 1 Conjunto de dados de encoder, número), p0188 (Encoder 2 Conjunto de dados de encoder, número), p0189 (Encoder 3 Conjunto de dados de encoder, número)

Correção: Cada bloco de dados de encoder deverá ser atribuído para um soquete DRIVE-CLiQ próprio. Os números de componente das interfaces de encoder (p0141) deverão possuir valores diferentes em um mesmo objeto de acionamento.
Deve-se aplicar o seguinte:
p0141[0] diferente de p0141[1] diferente de ... diferente de p0141[n]

207514 <Local>Acionamento: Estrutura de dados não corresponde a Interface Module

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi configurado o Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) e a estrutura de dados não corresponde à este Mode.
A estrutura de dados deve obedecer a seguinte regra:
Dentro do grupo de 8 blocos de dados de drive a atribuição ao bloco de dados do motor deve ser ajustada igual:
p0186[0] = p0186[1] = ... = p0186[7]
p0186[8] = p0186[9] = ... = p0186[15]
p0186[16] = p0186[17] = ... = p0186[23]
p0186[24] = p0186[25] = ... = p0186[31]
Veja também: p0180, p0186, p2038

Correção: - Executar a estrutura de dados conforme as regras do Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
- Verificação do Interface Mode (p2038).

207515 <Local>Acionamento: Módulo de potência e motor ligados incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Em um bloco de dados de acionamento foi atribuído um motor (via MDS) à um módulo de potência (via PDS) que não está ligado na topologia nominal.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de dados de acionamento parametrizado incorretamente.

Correção: - Atribuir um bloco de dados de drive através da combinação de motor e módulo de potência permitida pela topologia nominal.
- Adaptar a topologia nominal.
Veja também: p0121 (Módulo de potência, número de componente), p0131 (Motor, número de componente), p0186 (Conjunto de dados do motor (MDS), número)

207516 <Local>Acionamento: Colocar novamente o bloco de dados em funcionamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi feita uma alteração de atribuição entre o bloco de dados de acionamento e o bloco de dados do motor (p0186) ou entre o bloco de dados de acionamento e o bloco de dados do encoder (p0187). Por isso que se deve realizar uma nova colocação em funcionamento do bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Novo bloco de dados de acionamento a ser colocado em operação.

Correção: Executar a colocação em funcionamento do bloco de dados de drive indicado no valor de falha (r0949).

207517 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de encoder parametrizado incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um MDS não pode possuir diferentes encoders de motor em dois DDS diferentes.
Por isso que a seguinte parametrização gera um erro:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Os 16 Bit inferiores indicam o primeiro DDS, e os 16 Bit superiores indicam o segundo DDS.

Correção: Para operar um motor uma vez com um encoder de motor e depois com outro encoder de motor, então deve-se criar dois MDS diferentes, nos quais os dados de motor são os mesmos.
Exemplo:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de motor parametrizado incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi constatada uma parametrização incorreta de dois dados de motor.
Os parâmetros r0313 (cálculo a partir do p0314, p0310, p0311), r0315 e p1982 somente podem conter diferentes valores se os blocos de dados de motor forem atribuídos para diferentes motores. A atribuição para os motores e contatores é feita através do p0827.
Não é possível comutar entre os blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro DDS com MDS atribuído, yyyy: Segundo DDS com MDS atribuído

Correção: Corrigir a parametrização dos blocos de dados de motor.

207519 <Local>Acionamento: Comutação do motor parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Com o ajuste p0833.0 = 1 deseja-se uma comutação de motores através da aplicação. Por isso que o p0827 deverá ter valores diferentes nos respectivos blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro MDS, yyyy: Segundo MDS

Correção: - Parametrizar diferente cada um dos blocos de dados de motor (p0827).
- Selecionar o ajuste p0833.0 = 0 (comutação de motor via acionamento).

207520 <Local>Acionamento: A comutação de motor não pode ser executada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Comutação de motor não pode ser executada.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
1:
O contator para o motor que está ativo não pode ser aberto, porque para um motor síncrono, a velocidade (r0063) é maior que a velocidade de início de enfraquecimento de campo (p3048). Contanto que r0063 > p0348, a corrente no motor não diminui apesar de os pulsos serem suprimidos.
2:
O "contator abriu" sinal de resposta não foi detectado dentro de 1 s.
3:
O "contator fechou" sinal de resposta não detectado dentro de 1 s.

Correção: Para valor de alarme = 1:
Ajustar a velocidade menor que a velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).
Para valor de alarme = 2, 3:
Verificar o sinal de resposta do contator envolvido.

207530 <Local>Acionamento: Bloco de dados de drive DDS não disponível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O bloco de dados de acionamento selecionado não existe (p0837 > p0180). Não é executada nenhuma comutação do bloco de dados de acionamento.
Veja também: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Selecionar bloco de dados de drive existente.
- Criar blocos de dados de drive adicionais.

207541 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados impossível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comutação de bloco de dados de drive selecionada e a comutação de motor atribuída não são possíveis e não serão executadas.
O contator do motor em motores síncronos somente pode ser comutado com rotações atuais menores que a velocidade empregada na atenuação de campo (r0063 < p0348).
Veja também: r0063, p0348

Correção: Reduzir a velocidade para ficar abaixo da velocidade de emprego na atenuação de campo.

207550 <Local>Acionamento: Zeramento de parâmetros do encoder impossível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ao executar um ajuste de fábrica (p. ex. através de p0970 = 1) não foi possível resetar os parâmetros do encoder. Os parâmetros de encoder são lidos diretamente pelo encoder através do DRIVE-CLiQ.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do respectivo encoder.

Correção: - Repetir o procedimento.
- Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.

207551 <Local>Encoder do drive: Nenhuma informação de ângulo de comutação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falta a informação de ângulo de comutação. Com isso não é possível realizar o controle dos motores síncronos.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = causa da falha, xxxx = ajuste de dados de acionamento
yyyy = 1 dec:
O encoder de motor utilizado não envia nenhum ângulo de comutação absoluto.
yyyy = 2 dec:
2: A relação selecionada na medição da engrenagem não é compatível com o número de pares de pólos do motor.

Correção: Para causa de falha = 1:
- Verificar a parametrização do encoder (p0404).
- Usar encoder com pista C/D, interface EnDat ou com sensores Hall.
- Encoder com pista A/B em forma senoidal, para o qual o número par de pólos do motor (r0313) é um múltiplo inteiro do número de pulsos do encoder (p0408).
- Ativar a identificação da posição polar (p1982 = 1).
Para causa de falha = 2:
- O quociente do número de pares de pólos pela relação de medição da engrenagem deverá ser inteiro: (p0314 * p0433) / p0432.
Nota:
Para operação com faixa C/D, este quociente deve ser menor que 8.
Veja também: p0402, p0404, p0432, p0433

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207552 <Local>Acionamento do encoder: Configuração de encoder não suportada

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Não há suporte para a configuração de encoder solicitada. No p0404 somente podem ser solicitados bits que são tidos com suporte pela avaliação de encoder no r0456.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Lowword Lowbyte: Número de bloco de dados de encoder
Lowword Highbyte: Número de componente
Highword:
A avaliação de encoder não dá suporte para uma função selecionada no p0404.
1: Encoder sen/cos com pista absoluta (tem suporte do SME25).
3: Encoder de sinais retangulares (tem suporte do SMC30).
4: Encoder sen/cos (tem suporte do SMC20, SMI20, SME20, SME25).
12: Encoder sen/cos com marca de referência (tem suporte do SME20).
15: Comutação com marca zero em motores síncronos de ímã externo com VECTORMV.
23: Resolver (tem suporte do SMC10, SMI10).
65535: Outra função (comparar o r0456 e o p0404).
Veja também: p0404 (Configuração de encoder ativa), r0456 (Suporte configuração do encoder)

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- empregar a avaliação de encoder adequada (r0456).

207553 <Local>Acionamento do encoder: A configuração do Sensor Module não é suportada

Valor de mensagem: Dados do Encoder: %1, primeiro bit incorreto: %2, parâmetro incorreto: %3

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração solicitada não é suportada pelo Sensor Module.
Se p0430 (cc = 0) incorreto, aplica-se o seguinte:
No p0430 (funções requisitadas), pelo menos 1 bit foi ajustado sem configurar no r0458 (funções suportadas) (exceção: bits 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 > 0 (identificação de posição do pólo requisitada), mas r0458.16 = 0 (identificação de posição do pólo suportada).
Se p0437 (cc = 1) incorreto, aplica-se o seguinte:
- Em p0437 (funções solicitadas), pelo menos 1 bit foi configurado que não está configurado em r0459 (funções suportadas).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa: número do dado de encoder configurado
bb: primeiro bit incorreto
cc: parâmetro incorreto
cc = 0: parâmetro incorreto é p0430
cc = 1: parâmetro incorreto é p0437
dd: reservado (sempre 0)

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0430, p0437).
- Verificar a identificação da posição polar (p1982).
- Empregar a avaliação de encoder adequada (r0458, r0459).
Veja também: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207555 <Local>Acionamento do encoder: Configuração de acompanhamento de posição

Valor de mensagem: Número de Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do Drive: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração do rastreamento de posição não tem suporte.
O rastreamento de posição somente pode ser ativado em encoders absolutos.
Em eixos lineares o rastreamento de posição pode ser ativado simultaneamente para carga- e medição de engrenagem.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa = dados de ajuste do encoder
bb = número do componente
cc = dados de ajuste do acionamento
dd = causa da falha
dd = 00 hex = 0 dez
Um encoder absoluto não está sendo usado.
dd = 01 hex = 1 dez
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória interna NVRAM não é suficiente ou a Control Unit não dispõe de NVRAM.
dd = 02 hex = 2 dez
2: Em um eixo linear foi ativado o rastreamento de posição para a carga e medição de engrenagem.
dd = 03 hex = 3 dez
Rastreamento de posição não pode ser ativado pois o rastreamento de posição com outra relação de emgrenagem, tipo do eixo ou janela de tolerância já foi identificada para este dado de ajuste de encoder.
dd = 04 hex = 4 dez
É empregado um encoder linear.
Veja também: p0404 (Configuração de encoder ativa), p0411 (Medição engrenagem, configuração)

Correção: - Utilizar encoder de valores absolutos.
- Se necessário, desativar o rastreamento de posição (p0411 para medição de engrenagem, p2720 para engrenagem de carga).
- Empregar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
Ativar somente o rastreamento de posição da engrenagem de carga no mesmo dado de ajuste de encoder na relação da engrenagem (p2504, p2505), tipo de eixo (p2720.1) e janela de tolerância (p2722) são também o mesmo.

207556 <Local>Medição de engrenagem: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1, bloco de dados do encoder: %2

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Quando o rastreamento de posição da engrenagem de medição é configurado, o acionamento/encoder identifica um valor atual da posição absoluta máxima possível (r0483) que não pode ser internamente representado 32 bits.
Valor máximo: p0408 * p0412 * 2^p0419
Identificação de falha (r0949, interpretador decimal):
Word inferior byte inferior: Número de dados ajustados no encoder
Word inferior byte superior: Número do componente
Veja também: p0408, p0412, p0419

Correção: - Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p0412).
Veja também: p0412 (Medição engrenagem, medição absol., rotativa, virtual), p0419 (Resolução final, valor absoluto Gx_XIST2 (em Bits))

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207557 <Local>Encoder 1: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.
Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
Veja também: p2598 (EPOS coordenadas de ponto de referência, fonte de sinais)

207558 <Local>Encoder 2: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.
Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
Veja também: p2598 (EPOS coordenadas de ponto de referência, fonte de sinais)

207559 <Local>Encoder 3: Coordenada de ponto de referência não está na faixa permitida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A coordenada de ponto de referência recebida através da entrada de conector CI: p2599 durante o ajuste do encoder está fora da meia faixa do encoder e não pode ser definida como a atual posição de eixo. O valor máximo permitido é exibido na informação adicional.
Correção: Ajustar a coordenada de ponto de referência menor que o valor para informação adicional.
Veja também: p2598 (EPOS coordenadas de ponto de referência, fonte de sinais)

207560 <Local>Acionamento do encoder: O número de pulsos não é uma potência de dois

Valor de mensagem: Bloco de dados do encoder: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Para encoders rotativos absolutos o número de pulsos no p0408 deve ser uma potência de dois.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados do encoder.
Correção: - Verificar a parametrização (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207561 <Local>Acionamento do encoder: O número de pulsos do Multiturn não é uma potência de dois

Valor de mensagem: Bloco de dados do encoder: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A resolução do Multiturn no p0421 deve ser uma potência de dois.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados do encoder.

Correção: - Verificar a parametrização (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207562 <Local>Acionamento, encoder: Rastreamento de posição, encoder incremental não é possível

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O rastreamento de posição desejado para encoders incremental não é suportado.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex
aa = número de ajuste de dados do encoder
bb = número do componente
cccc = causa da falha
cccc = 00 hex = 0 dec
O tipo de encoder não suporta a função "Rastreamento de posição do encoder incremental".
cccc = 01 hex = 1 dec
Rastreamento de posição não pode ser ativado porque a memória interna NVRAM não é suficiente ou uma Control Unit não tem uma NVRAM.
cccc = 04 hex = 4 dec
Um encoder linear usado não suporta a função rastreamento de posição.
Veja também: p0404 (Configuração de encoder ativa), p0411 (Medição engrenagem, configuração), r0456 (Suporte configuração do encoder)

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- Usar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
- Se requerido, desative o rastreamento de posição para encoder incremental (p0411.3 = 0).

207565 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 1

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G1_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 1.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G1_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[0] diferente de zero.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G1_STW.15 = 1).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207566 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 2

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: É acusada uma falha de encoder (G2_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 2.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G2_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[1] diferente de zero.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G2_STW.15 = 1).

207567 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 3

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G3_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 3.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G3_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[2] diferente de zero.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G3_STW.15 = 1).

207569 <Local>Encoder não pode ser identificado.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante a identificação do encoder (esperado) com p0400 = 10100, o encoder não pode ser indentificado.
O encoder incorreto ou nenhum encoder foi instalado, o cabo de encoder incorreto ou nenhum cabo de encoder foi conectado, ou um componente DRIVE-CLiQ não foi conectado ao DRIVE-CLiQ.
Nota:
A identificação do encoder deve ser suportada por este e é possível nos seguintes casos:
Encoder com interface EnDat, motor com DRIVE-CLiQ.

Correção: - Verificar e, se nesessário, conectar o encoder e/ou cabo do encoder.
- Verificar e, se nesessário, estabilizar a conexão DRIVE-CLiQ.
- No caso de encoders que não podem ser identificados (exemplo: encoders sem EnDat interface), o tipo correto de encoder que deve ser inserido no p0400.

207575 <Local>Acionamento: Encoder de motor não está pronto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, TM41, VECTOR

Reação: OFF2 (ENCODER)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder do motor acusa não estar pronto.
- A inicialização do encoder 1 (encoder do motor) falhou.
- A função "Encoder a conectar" está ativa (palavra de comando do encoder G1_STW.14 = 1).
- A interface de encoder (Sensor Module) está desativada (p0145).
- O Sensor Module está com defeito.

Correção: Avaliar outras falhas existentes através do encoder 1.

207576 <Local>Acionamento: A operação sem encoder está ativa devido a uma falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A operação sem encoder está ativa devido a uma falha (r1407.13).
No p0491 está parametrizada a reação desejada em caso de falha do encoder.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:

207577 <Local>Encoder 1: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização do apalpador de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
4200: O ciclo PROFIBUS é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de alarme = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207578 <Local>Encoder 2: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização do apalpador de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
4200: O ciclo PROFIBUS é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de advertência = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207579 <Local>Encoder 3: Avaliação de apalpador de medição não possível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do apalpador de medição.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
6: O terminal de entrada do apalpador de medição não foi ajustado.
4098: Erro durante a inicialização do apalpador de medição.
4100: A freqüência dos pulsos de medição está muito alta.
4200: O ciclo PROFIBUS é um número inteiro e múltiplo do ciclo de controle de posição.

Correção: Desativar avaliação do apalpador de medição (BI: p2509 = sinal 0).
Para valor de advertência = 6:
Ajustar o terminal de entrada do apalpador de medição (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Para valor de advertência = 4098:
Inspecionar o hardware da Control Unit.
Para valor de advertência = 4100:
Reduzir a freqüência dos pulsos de medição no apalpador de medição.
Para valor de advertência = 4200:
Ajustar a relação entre o ciclo PROFIBUS e o ciclo de controle de posição obtendo um número inteiro.

207580 <Local>Acionamento: Nenhum Sensor Module com número de componente adequado

Valor de mensagem: Bloco de dados do encoder: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não foi encontrado nenhum Sensor Module com o número de componente indicado no p0141.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Respectivo bloco de dados do encoder (índice do p0141).

Correção: Corrigir o parâmetro p0141.

207581 <Local>Encoder 1: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.

Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502 (LR parametrização de encoder)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207582 <Local>Encoder 2: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Correção: Controlar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502 (LR parametrização de encoder)

207583 <Local>Encoder 3: Processamento de valor real de posição está com falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu uma falha.
Correção: Verificar o encoder para o processamento do valor real de posição.
Veja também: p2502 (LR parametrização de encoder)

207584 <Local>Encoder 1: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515.
Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207585 <Local>Encoder 2: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515.
Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207586 <Local>Encoder 3: Valor de ajuste de posição ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor real de posição é definido durante BI: p2514 = sinal 1 pelo valor obtido através do CI: p2515.
Uma possível diferença de regulagem não pode ser avaliada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente com BI: p2514 = sinal 0.

207587 <Local>Encoder 1: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207588 <Local>Encoder 2: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207589 <Local>Encoder 3: O processamento de valor real de posição não possui nenhum encoder válido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante o processamento do valor real de posição ocorreu o seguinte problema:
- Foi atribuído um bloco de dados de encoder, mas o bloco de dados não contém nenhum dado de encoder (p0400 = 0) ou os dados não são válidos (p. ex. p0408 = 0).

Correção: Verificar os blocos de dados de acionamento e os blocos de dados de encoder.
Veja também: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207590 <Local>Encoder 1: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.
Correção: Para a comutação do bloco de dados de acionamento deve-se abandonar primeiro o modo de operação "Operação".

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207591 <Local>Encoder 2: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.
Correção: Para comutar para o modo de ajuste de dados de drive, primeiramente, saia do modo "operação".

207592 <Local>Encoder 3: Comutação de dados de acionamento durante a operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi solicitada uma comutação de dados de acionamento (comutação DDS) com alteração das condições mecânicas e da atribuição de encoder (p2502) durante a operação.
Correção: Para comutar para o modo de ajuste de dados de drive, primeiramente, saia do modo "operação".

207593 <Local>Encoder 1: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.
Quando o excesso "referenciado" e o estado "ajustagem do sistema de medição absoluto" serão resetados.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.
2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) excedeu a faixa de valores.
3: O valor máximo do fator de tempo do encoder converte a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.
Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207594 <Local>Encoder 2: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.
Quando o excesso "referenciado" e o estado "ajustagem do sistema de medição absoluto" serão resetados.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.
2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) excedeu a faixa de valores.
3: O valor máximo do fator de tempo do encoder converte a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.

Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207595 <Local>Encoder 3: Excedido faixa de valores para valor da posição atual

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A faixa de valores (-2147483648 ... 2147483647) para a apresentação do valor real de posição foi excedida.
Quando o excesso "referenciado" e o estado "ajustagem do sistema de medição absoluto" serão resetados.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O valor da posição atual (r2521) excedeu a faixa de valores.
2: O valor atual da posição do encoder Gn_XIST2 (r0483) ou o valor absoluto depois que a engrenagem de carga (r2723) excedeu a faixa de valores.
3: O valor máximo do fator de tempo do encoder converte a posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos para unidade de comprimento (LU) excedeu a faixa de valores para exibição dos valores atuais.

Correção: Reduzir a área de deslocamento e a resolução de posição conforme necessidade.
Valor de realarme = 3:
Redução da resolução de posição e fator de conversão:
- Reduzir a unidade de comprimento (LU) por rotação de carga em encoders rotativos (p2506).
- Aumentar a resolução fina de valores absolutos de posição real (p0419)

207596 <Local>Encoder 1: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).

Correção: - Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207597 <Local>Encoder 2: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).

Correção:
- Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207598 <Local>Encoder 3: Função de referenciamento cancelada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Uma função de referenciamento (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi cancelada.
- Ocorreu uma falha de encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valor real de posição definido durante a função de referenciamento ativada.
- Localização de marca de referência e avaliação de apalpador de medição ativados simultaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 1).
- A função de referenciamento ativa (localização de marca de referência ou avaliação de apalpador de medição) foi desativada (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0).

Correção:
- Verificar e eliminar as causas.
- Zerar a ativação (BI: p2508 e BI: p2509 = sinal 0) e ativar a função desejada.

207599 <Local>Encoder 1: Não é possível fazer ajustes

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Correção: Se o valor máximo possível para a posição absoluta (LU) é maior que 4294967296, um ajuste não pode ser feito devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, a posição absoluta máxima possível (LU) é calculado como segue:
1. Encoder do motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) for encoders multiturn
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

207600 <Local>Encoder 2: Não é possível fazer ajustes

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Correção: Se o valor máximo possível para a posição absoluta (LU) é maior que 4294967296, um ajuste não pode ser feito devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, a posição absoluta máxima possível (LU) é calculado como segue:
1. Encoder do motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) for encoders multiturn
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

207601 <Local>Encoder 3: Não é possível fazer ajustes

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor máximo do fator de tempo do encoder para conversão da posição absoluta (r0483 e/ou r2723) para incrementos de unidade de comprimento (LU) excedeu o valor da faixa (-2147483648 ... 2147483647) para exibição do valor atual de posição.

Correção: Se o valor máximo possível para a posição absoluta (LU) é maior que 4294967296, um ajuste não pode ser feito devido a um excesso.
Para a rotação do encoder, a posição absoluta máxima possível (LU) é calculado como segue:
1. Encoder do motor sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) for encoders multiturn
2. Encoder do motor com rastreamento de posição para medição de engrenagem
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder do motor com rastreamento de posição para engrenagem de carga:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4. Encoder do motor com rastreamento de posição para carga e medição de engrenagem:
p2506 * p2721
5. Encoder direto sem rastreamento de posição:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 para encoders multiturn
6. Encoder direto com rastreamento de posição para medição de engrenagem:
p2506 * p0412

207800 <Local>Acionamento: Nenhum módulo de potência disponível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A leitura dos parâmetros de módulo de potência não é possível ou não tem nenhum parâmetro armazenado no módulo de potência.
A conexão da Control Unit com o Motor Module foi interrompida ou está com defeito.
Esta falha também ocorre quando se seleciona uma topologia incorreta no software de colocação em funcionamento e esta parametrização então for carregada na Control Unit.
Veja também: r0200 (Atual número de código do Módulo de potência)

Correção: - Conectar cabo de dados no módulo de potência e ligar novamente a Control Unit (POWER ON).
- Verificar ou substituir a Control Unit.
- - Verificar o cabo de alimentação entre a Control Unit e o Motor Module.
- Após a correção da topologia, executar novamente o carregamento dos parâmetros através do software de colocação em funcionamento.

207801 <Local>Drive: Motor, sobrecorrente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite permitido de corrente do motor foi excedido.
- limite de corrente efetiva ajustado muito baixo.
- controlador de corrente não ajustado corretamente.
- motor foi freado com um fator de correção de torque de parada excessivamente alto.
- operação U/f: Rampa de aceleração ajustada muito pequena ou a carga é muito alta.
- operação U/f: Curto-circuito no cabo do motor ou curto à terra.
- operação U/f: Corrente do motor não coincide com a corrente do módulo motor.
Nota:
Motor síncrono: Corrente limite= 1.3 * p0323
Motor de indução: Corrente limite= 1.3 * r0209

Correção: - verifique os limites de corrente (p0323, p0640).
- verifique o controlador de corrente (p1715, p1717).
- reduza o fator de correção do torque de parada (p0326).
- aumente a rampa (p1318) ou reduza a carga.
- verifique o motor e os cabos do motor em relação à curto-circuito e falha à terra.
- verifique o módulo motor e a combinação com o motor.

207801 <Local>Drive: Motor, sobrecorrente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O limite permitido de corrente do motor foi excedido.
- limite de corrente efetiva ajustado muito baixo.
- controlador de corrente não ajustado corretamente.
- motor foi freado com um fator de correção de torque de parada excessivamente alto.
- operação U/f: Rampa de aceleração ajustada muito pequena ou a carga é muito alta.
- operação U/f: Curto-circuito no cabo do motor ou curto à terra.
- operação U/f: Corrente do motor não coincide com a corrente do módulo motor.

Nota:
Corrente limite = 2 * mínimo (p0640,4 * p0305) >= 2 * p0305

Correção:
- verifique os limites de corrente (p0640).
- controle vetor: Verifique o controlador de corrente (p1715, p1717).
- controle V/f: Verifique o controlador de limitação de corrente (p1340 ... p1346).
- aumente a rampa (p1120) ou reduza a carga.
- verifique o motor e os cabos do motor em relação à curto-circuito e curto à terra.
- verifique o módulo motor e a combinação com o motor.

207802 <Local>Acionamento: Alimentação ou módulo de potência não está pronto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A alimentação ou o drive responde como indisponível, após um comando de ligar interno.
- Tempo de monitoração muito curto.
- Tensão DC-Link não disponível.
- Respectiva alimentação ou drive do componente mencionado está com defeito.
- Tensão de alimentação ajustada incorretamente.

Correção:
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Providenciar tensão DC-Link. Verificar o busbar do DC-Link. Habilitar a alimentação.
- Substituir a respectiva alimentação ou drive do componente mencionado.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).

Veja também: p0857 (Módulo de potência, tempo de monitoração)

207805 <Local>Alimentação: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.

Correção:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.

207805 <Local>Acionamento: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Ocorre a reação parametrizada no p0290.
Veja também: p0290 (Módulo de potência, reação de sobrecarga)

Correção:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207810 <Local>Acionamento: EEPROM de módulo de potência sem dados nominais

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No EEPROM do módulo de potência não foi armazenado nenhum dado nominal.
Veja também: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209

Correção: Substituir o módulo de potência ou informar a assistência técnica da Siemens.

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. A falha só ocorre se o comparador no p9906 ou p9908 não estiver 2 (baixo) ou 3 (minimo).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro incorreto.
Veja também: r0200 (Atual número de código do Módulo de potência), p0201 (Número de código do Módulo de potência)

Correção: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.
Para fontes, as seguintes aplicações:
Chaveamento reatores ou filtros de linha usados que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rede e rotina de identificação DC link (p3410 = 5) deve então ser executado. Não é possível trocar o módulo de potência sem re- comissionamento do sistema no tipo de fonte (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão difere entre o antigo e o novo módulo de potência.
Para inversões, as seguintes aplicações:
Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzido para uma corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece).
Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re- comissionado (ex. usando p0010 = 1). Tambèm é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.
Veja também: r0200 (Atual número de código do Módulo de potência)

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. A falha só ocorre se o comparador no p9906 ou p9908 não estiver 2 (baixo) ou 3 (minimo).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro incorreto.
Veja também: r0200 (Atual número de código do Módulo de potência), p0201 (Número de código do Módulo de potência)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e sair do comissionamento com p0010 = 0.
Para fontes, as seguintes aplicações:
Chaveando reatores ou filtros de linha que devem ser usados estão especificados para o novo módulo de potência. A rede e rotina de identificação DC link (p3410 = 5) deve ser então executado.
Não é possível para trocar o módulo de potência sem re- comissionamento do sistema no tipo de fonte (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão difere entre o antigo e o novo módulo de potência.
Para inversões, as seguintes aplicações:
Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzido para uma corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece).
Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re- comissionado (ex. usando p0010 = 1). Tambèm é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.
Se o estágio de comparação no p9906 está ajustado para 2, 3, então o comissinamento pode ser fechado (p0010 = 0) e a falha reconhecida.
Veja também: r0200 (Atual número de código do Módulo de potência)

207820 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura não conectado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sensor de temperatura indicado no p0600 para monitorar a temperatura do motor não está disponível.
- Download de parâmetros com ajuste "incorreto".
- O módulo com avaliação de sensor está momentaneamente desmontado.
- Sensor de temperatura através do Motor Module não está na CU310.

Correção: - Conectar o módulo com sensor de temperatura.
- Ajustar o sensor de temperatura disponível (p0600, p0601).
Veja também: p0600, p0601

207825 <Local>Acionamento: Modo de simulação ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O modo de simulação está ativado.
O acionamento somente pode ser ligado se a tensão DC-Link for menor que 40 V.
Correção: O alarme desaparece automaticamente quando o modo de simulação é desativado com p1272 = 0.

207826 <Local>Acionamento: Modo de simulação com tensão DC-Link muito alta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O modo de simulação está ativado e a tensão DC-Link é maior que o valor permitido de 40 V.
Correção: - Desativar modo de simulação (p1272 = 0) e confirmar a falha.
- Reduzir a tensão de entrada para obter uma tensão DC-Link abaixo de 40 V.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207840 <Local>Acionamento: Falta operação da alimentação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal "Operação de alimentação" não está disponível, mesmo que as habilitações para o acionamento estejam presentes além do tempo de monitoração (p0857) parametrizado.
- Alimentação não está em operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal de pronto está incorreta ou ausente (p0864).
- Atualmente a alimentação executa a identificação de rede.

Correção: - Colocar a alimentação em operação.
- Verificar a interconexão da entrada do binector para o sinal "Operação de alimentação" (p0864).
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Aguardar pela conclusão da identificação de rede da alimentação.

Veja também: p0857 (Módulo de potência, tempo de monitoração), p0864 (Fonte de alimentação, operação)

207841 <Local>Acionamento: Retirada operação da alimentação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal "Operação da alimentação" foi retirado durante a operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal "Operação da alimentação" está incorreta ou ausente (p0864).
- As liberações da alimentação serão desativadas.
- A alimentação retira o sinal "Operação da alimentação" devido a uma falha.

Correção: - Verificar a interconexão na entrada binector para o sinal "fonte operando" (p0864).
- Verificar o sinal de habilitação na fonte e se requerido, habilitar.
- Remover e reconhecer uma falha na fonte.

Nota:
Se o acionamento está projetado para back-up regenerativo via DC link, então a resposta a falhas deve ser parametrizada para NENHUMA, OFF1 ou OFF3 para que o acionamento possa continuar operando apos a falha na rede.

207850 <Local>Alarme externo 1

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 1".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2112 (Alarme externo 1)

Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207851 <Local>Alarme externo 2

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 2".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2116 (Alarme externo 2)

Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207852 <Local>Alarme externo 3

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 3".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2117 (Alarme externo 3)

Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207860 <Local>Falha externa 1

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O sinal BICO "falha 1 externa"foi acionado.
Veja também: p2106 (Falha externa 1)

Correção: Eliminar as causas desta falha.

207861 <Local>Falha externa 2

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O sinal BICO "falha externa 2"foi acionado.
Veja também: p2107 (Falha externa 2)

Correção: Eliminar as causas desta falha.

207862 <Local>Falha externa 3

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O sinal BICO "falha externa 3"foi acionado.
Veja também: p2108, p3111, p3112

Correção: Eliminar as causas desta falha.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207890 <Local>Proteção interna de tensão / curto-circuito interno induzo ativado com Safe Torque Off

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O curto-circuito interno induzo (p1231 = 4) não é possível, pois foi habilitado o Safe Torque Off (STO). Os pulsos não podem ser liberados.

Correção: Desativar o curto-circuito interno induzo (p1231=0) ou desativar o Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

207900 <Local>Acionamento: Motor bloqueado/Controlador de rotação no encosto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O motor tem sido operado no limite do torque por um tempo maior que o especificado no p2177 e abaixo do limite de velocidade parametrizado no p2175.
Este sinal pode também ser ativado se o valor de velocidade atual está oscilando e a saída do controlador de velocidade repetidamente atinge seu limite.
Veja também: p2175, p2177

Correção: - Verificar o giro livre do motor.
- Verificar o limite de torque: Para sentido de giro positivo o r1538, para sentido de giro negativo o r1539.
- Verificar o parâmetro da mensagem "Motor bloqueado" e corrigir se necessário (p2175, p2177).
- Verificar a inversão do valor atual (p0410).
- Controlar conexão do encoder do motor.
- Verificar o número de pulsos do encoder (p0408).
- Aumentar a freqüência de pulsos (p1800) no SERVO com operação sem encoder e motores de potência menor (< 300 W).
- Após a desativação do posicionamento simples, verificar os limites de torque tanto por parte do motor (p1528) como por parte do gerador (p1529).

207900 <Local>Acionamento: Motor bloqueado/Controlador de rotação no encosto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O motor tem sido operado no limite do torque por um tempo maior que o especificado no p2177 e abaixo do limite de velocidade parametrizado no p2175.
Este sinal pode também ser ativado se o valor de velocidade atual está oscilando e a saída do controlador de velocidade repetidamente atinge seu limite.
Se o modo de simulação está habilitado (p1272 = 1) e o controle de malha fechada com controlador de velocidade ativado (p1300 = 21), então o sinal de bloqueio é gerado se o sinal do encoder não é recebido do motor que está sendo comandado com o valor nominal de torque do controle de malha fechada.
Veja também: p2175, p2177

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar o giro livre do motor.
- Verificar o limite de torque: Para sentido de giro positivo o r1538, para sentido de giro negativo o r1539.
- Verificar o parâmetro da mensagem "Motor bloqueado" e corrigir se necessário (p2175, p2177).
- Verificar a inversão do valor atual (p0410).
- Controlar conexão do encoder do motor.
- Verificar o número de pulsos do encoder (p0408).
- Aumentar a freqüência de pulsos (p1800) no SERVO com operação sem encoder e motores de potência menor (< 300 W).
- Após a desativação do posicionamento simples, verificar os limites de torque tanto por parte do motor (p1528) como por parte do gerador (p1529).
- Durante o modo de simulação e a operação com contador de rotações, o módulo de potência que está no motor deverá ser ligado e alimentado com o valor nominal de torque do controle simulado. Caso contrário devemos alternar para o controle sem encoder (veja o p1300).

207901 <Local>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A velocidade máxima permitida foi excedida em sentido positivo ou negativo.
A velocidade positiva máxima permitida é formada como segue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162
A velocidade negativa máxima permitida é formada como segue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162

Correção: As seguintes aplicações para sentido de giro positivo:
- Verificar r1084 e se requerido, altere p1082, CI:p1085 e p2162.
As seguintes aplicações para sentido de giro negativo:
- Verificar r1087 e se requerido, altere p1082, CI:p1088 e p2162.

207902 <Local>Acionamento: Motor parado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Em um acionamento vetorial detectou-se que o motor está parado por mais tempo que o configurado em p2178.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: Detecção de parada via r1408.11 (p1744 ou p0492).
2: Detecção de parada via r1408.12 (p1745).
3: Detecção de parada via r0056.11 (somente para motores síncronos de ímã externo).
Veja também: p1744 (Modelo de motor, limite de rotação, detecção de parada), p2178 (Motor parado, tempo de retardo)

Correção: No controle de rotação e de torque com encoder rotativo vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos, ruptura do eixo do encoder).
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deverá estar associado com o mesmo motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.
Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1744 ou p0492) poderá ser aumentada.
No controle de rotação e de torque sem encoder rotativo vale o seguinte:
- Verifique se o acionamento pára com carga durante a operação controlada (r1750.0). Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Verificar se o acionamento pára com a carga quando o valor nominal de rotação ainda for zero. Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Se o tempo de excitação do motor (r0346) for drasticamente reduzida, ela deverá ser aumentada novamente.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Verificar os limites de corrente (p0640, r0067). No caso de limites de corrente muito baixos, o acionamento não poderá ser magnetizado.
- Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717) e o controlador de adaptação de rotações (p1764, p1767). se a dinâmica foi reduzida drasticamente, esta deverá ser elevada novamente.
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deve estar associado com o motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1745) ou o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

Em motores síncronos de ímã externo (controle com encoder rotativo) vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos).
- Assegurar a parametrização do motor (parâmetros da plaqueta de identificação e do diagrama de circuito).
- Verificar o excitador e interfaces de controle.
- Assegurar a maior dinâmica possível do controle de corrente de excitação.
- Verificar o controle de rotações quanto ao comportamento de oscilações e no caso de oscilações de ressonância empregar o filtro supressor de banda.
- Não exceder o número de rotações máximo (p2162).

Se não existir nenhuma falha, o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

207902 <Local>Acionamento: Motor parado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Em um acionamento vetorial detectou-se que o motor está parado por mais tempo que o configurado em p2178.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: Detecção de parada via r1408.11 (p1744 ou p0492).
2: Detecção de parada via r1408.12 (p1745).
3: Detecção de parada via r0056.11 (somente para motores síncronos de ímã externo).
Veja também: p1744 (Modelo de motor, limite de rotação, detecção de parada), p2178 (Motor parado, tempo de retardo)

Correção: Sempre deve ser garantido que tanto a identificação de dados de motor (p1910) como a medição rotativa (p1960) foram executadas (veja também o p3925). Para motores síncronos com encoder é necessário o ajuste do encoder (p1990).
No controle de rotação e de torque com encoder rotativo vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos, ruptura do eixo do encoder).
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deve estar associado com o mesmo motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1744 ou p0492) poderá ser aumentada.
Se a parada ocorrer na faixa do modelo de monitor e com rotações abaixo de 30 % da rotação nominal do motor, então pode-se passar diretamente do modelo de corrente para a gravação de fluxo (p1401. 5 = 1). Nós então recomendamos ativar a mudança de modelos controlada por tempo (p1750. 4 = 1) ou aumentar significativamente os limites de mudança de modelo (p1752 > 0.35 * p0311; p1753 = 5 %).
No controle de rotação e de torque sem encoder rotativo vale o seguinte:
- Verifique se o acionamento pára com carga durante a operação controlada (r1750.0) ou quando a velocidade ajustada é ainda zero. Então, aumente o valor atual via p1610 ou ajuste p1750 bit 2 = 1 (controle vetorial sem encoder para parada com cargas passivas).

Se o tempo de excitação (p0346) foi drasticamente reduzida, e o acionamento parar quando ele é ligado e executado imediatamente, p0346 deveria ser aumentado novamente ou magnetização rápida (p1401) selecionada.
- Verificar os limites atuais (p0640, r0067, r0289). Se os limites atuais são muito pequenos, então o acionamento não pode ser magnetizado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717) e o controlador de adaptação de rotações (p1764, p1767). se a dinâmica foi reduzida drasticamente, esta deverá ser elevada novamente.
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deve estar associado com o motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1745) ou o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.
Geralmente a aplicação seguinte é para malha- fechada e controle de torque:
- Verificar se os cabos do motor estão desconectados.
- Se ocorrer a falha com Identificação de falha 2 quando o motor acelerar rapidamente na faixa de enfraquecimento de campo, o desvio entre o fluxo ajustado e valor atual pode ser reduzido para aumentar p1596; como conseqüência, a falha não é sinalizada.

Em motores síncronos de ímã externo (controle com encoder rotativo) vale o seguinte:
- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos).
- Assegurar a parametrização do motor (parâmetros da plaqueta de identificação e do diagrama de circuito).
- Verificar o excitador e interfaces de controle.
- Assegurar a maior dinâmica possível do controle de corrente de excitação.
- Verificar o controle de rotações quanto ao comportamento de oscilações e no caso de oscilações de ressonância empregar o filtro supressor de banda.
- Não exceder o número de rotações máximo (p2162).

Se não existir nenhuma falha, o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

207903 <Local>Acionamento: Motor, desvio de velocidade

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O valor ABSOLUTO da diferença de rotação de ambos valores nominais (p2151, p2154) e o valor atual de rotação (r2169) excede o limite de tolerância (p2163) além do tolerado (p2164, p2166).
O aviso somente é habilitado para p2149.0 = 1.
As possíveis causas podem ser:
- Torque de carga maior que o valor nominal de torque.
- O limite de torque/corrente/potência é alcançado durante a aceleração. Quando os limites não forem suficientes, pode ser que o acionamento foi sub-dimensionado.
- O controlador de rotação está bloqueado (veja p0856; veja adaptação Kp/Tn do controlador de rotação).
- Para o controle de torque o valor nominal de rotação não é conduzido junto com o valor atual de rotação.
- Para controlador Vdc ativo.
- O número de pulsos do encoder foi parametrizado incorretamente (p0408).

A mensagem não é gerada quando o acompanhamento do gerador de rampa impede o afastamento da rotação nominal e da rotação atual.
Somente para acionamentos vector:
Para o controle V/f a sobrecarga é detectada quando o controlador Imax estiver ativo.
Veja também: p2149 (Monitorações configuração)

Correção:
- Aumento do p2163 e/ou p2166.
- Aumentar limites de torque/corrente/potência.
- Habilitar o controlador de rotações.
- Para o controle de torque: Acompanhar o valor nominal de rotação com o valor atual de rotação.
- Corrigir o número de pulsos do encoder em p0408 ou instalar o conta-giros correto.

207904 <Local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Fechado"

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: No fechamento a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Fechado" (r1239.1 = 1) durante o tempo de monitoração (p1236).

Correção:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231=2).

207905 <Local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Aberto"

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na abertura a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Aberto" (r1239.1 = 0) durante o tempo de monitoração (p1236).

Correção:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231=2).

207906 <Local>Curto-circuito induzo / proteção interna de tensão: Parametrização incorreta

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, dados do motor: %2

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O curto-circuito induzido foi parametrizado incorretamente.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Low word: Número do ajuste do dado do motor
Highword: Causa:
1: Nenhum motor síncrono de ímã permanente foi selecionado.
101: Curto-circuito externo induzido: Saída (r1239.0) não ligada na fiação.
102: Curto-circuito externo induzido com resposta do contator: Nenhuma resposta interconectada (BI: p1235).
103: Curto-circuito externo induzido sem resposta do contator: o tempo de espera na abertura (p1237) é 0.
201: Proteção interna de tensão: A corrente de saída máxima do Motor Module (r0289) é menor que 1.8* corrente de curto-circuito do motor (r0331).
202: Proteção interna de tensão: Não é utilizado nenhum Motor Module do tipo booksize.
203: Proteção interna de tensão: A corrente de curto-circuito do motor (p0320) é maior que a corrente máxima do motor (p0323).
204: Proteção interna de tensão: A ativação (p1231 = 4) não foi estabelecida para todos blocos de dados de motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx).

Correção: Para a causa 1:
- Um curto-circuito induzido / proteção de tensão somente é permitido em motores síncronos de ímã permanente. A posição mais alta do tipo de motor em p0300 deve ser 2 ou 4.

Para a causa 101:
- Com o sinal de saída r1239.0 o contator deverá ser ativado para o circuito do curto-circuito externo induzo. Por exemplo, o sinal pode ser interconectado em um terminal de saída BI: p0738. Antes que esta falha possa ser confirmada, o parâmetro p1231 deverá ser redefinido.

Para a causa 102:
- Se for selecionado o curto-circuito externo induzo com resposta do contator (p1231 = 1), o sinal de resposta deverá ser ligado em um terminal de entrada (z. B. r722.x) e então ser ligado no BI: p1235.
- Como alternativa, pode-se selecionar o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para a causa 103:
- Se for selecionado o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2), deve-se parametrizar um tempo de espera no p1237. Em todo caso, este tempo deverá ser maior que o tempo real de abertura do contator, pois o Motor Module entraria em curto-circuito!
Para a causa 201:
- Deverá ser utilizado um Motor Module de maior corrente máxima ou um motor com menor corrente de curto-circuito. A corrente máxima do Motor Module deverá ser maior que 1.8 * corrente de curto-circuito do motor.
Para a causa 202:
- Para a proteção interna de tensão deverá ser utilizado um Motor Module do tipo booksize.
Para a causa 203:
- Para a proteção interna de tensão somente utilizar motores resistentes à curto-circuito.
Para a causa 204:
- A proteção interna de tensão deve ser ativada para todos blocos de dados de motor com motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) ou então ser desativada para todos blocos de dados de motor (p1231 diferente de 3). Com isso garantimos que a proteção não seja cancelada acidentalmente através de uma comutação de blocos de dados. Esta falha somente pode ser quitada quando esta condição for atendida.

207907 <Local>Armadura interna curto-circuito: Após a supres. de pulsos os terminais motor não estão sem potencial

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A função "Proteção de tensão interna" (p1231 = 3) foi ativada. Deve ser observado o seguinte:
- Quando a proteção de tensão interna está ativa, após a supressão de pulsos, em todos os terminais do motor estarão a metade da tensão do DC link (sem a proteção de tensão interna, os terminais do motor têm potencial zero)!
- Somente é permitido usar motores que são a prova de curto-circuito (p0320 < p0323).
- O Motor Module deve ser capaz continuar conduzindo a 1.8 da corrente de curto-circuito (r0331) do motor (r0289).
- A proteção de tensão interna não pode ser interrompida devido a resposta de falha. Se uma condição de sobrecorrente ocorre durante a ativação, a proteção de tensão interna, então este pode destruir o Motor Module e/ou o motor.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção de tensão interna (r0192.10 = 0), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V (UPS) deve ser usada para os componentes.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção da tensão interna (r0192.10 = 1), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V para componentes deve ser providenciado, dentro de um Control Supply Module.
- Se a proteção interna de tensão está ativa, não é possível que o motor seja ligado a carga por um longo período de tempo (ex.: como um resultado de cargas que movem o motor ou outro acoplamento do motor).

Correção: Nenhum necessário.
Este serve de aviso para o usuário.

207908 <Local>Armadura interna de curto-circuito ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Motor Module acusa que o motor está em curto-circuito através do semicondutor de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser liberados. A armadura interna de curto- circuito é selecionada (p1231 = 4):

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: 1) Para motores síncronos, a armadura de frenagem de curto- circuito é ativada se um sinal é acionado via entrada binector p1230.
Veja também: p1230 (Curto-circuito do induzido/freio de corrente contínua, ativação), p1231 (Curto-circuito do induzido/freio DC, configuração)

207909 <Local>Proteção interna de tensão: A desativação só é ativada após o POWER ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A desativação da proteção interna de tensão (p1231 diferente de 3) somente estará ativa após o POWER ON.
O sinal de estado r1239.6 = 1 indica que a proteção interna de tensão está pronta.

Correção: Nenhum necessário.
Serve de aviso para o usuário.

207910 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: KTY:
A temperatura do motor excedeu o limite de advertência (p0604 ou p0616).
VECTOR: Ocorre a reação parametrizada no p0610.
PTC:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Nenhum SME selecionado no p0601:
1: Nenhuma redução de corrente de saída.
2: Redução de corrente de saída ativa.
SME selecionado no p0601 (p0601 = 10):
O número indica o canal do sensor que gerou a emissão do alarme.
Veja também: p0604 (Sobretemperatura do motor, valor limite de alarme), p0610 (Temperatura do motor, reação)

Correção: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente do motor.
- Verificar o KTY84.

207913 <Local>Corrente de excitação fora de tolerância

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença entre os valores real e nominal de corrente de excitação excedeu a tolerância:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
A causa desta falha é cancelada com abs(r1641 - r1626) < p3201.

Correção: - Verificar a parametrização (p1640, p3201, p3202).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207914 <Local>Fluxo fora de tolerância

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A diferença entre os valores real e nominal de fluxo excedeu a tolerância:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
A causa desta falha é resetada com abs(r0084 - r1598) < p3204.
A falha somente aparece após expirar o tempo no retardo p3206.
Correção: - Verificar a parametrização (p3204, p3205).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.
- Verificar o controle de fluxo (p1592, p1592, p1597).
- Verificar o controle quanto a oscilações e tomar as providências de solução (p. ex. otimizar o circuito de controle da rotação, parametrizar um filtro bandstop).

207918 <Local>Operação de encoder nominal trifásico selecionada/ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Somente para motores síncronos de ímã externo (p0300 = 5):
O atual modo de operação de controle/retorno é o controle I/f com corrente fixa (p1300 = 18).
A indicação da rotação é realizada através do canal de de setpoint, a indicação de corrente através da corrente mínima (p1620).
Deve-se prestar atenção para que a dinâmica de controle nesta modo de operação não seja muito restrita. Por isso que deverão ser ajustados tempos de aceleração maiores para a rotação nominal do que os para a operação normal.
Veja também: p1620 (Corrente mínima de estator)
Correção: Selecionar outro modo de operação de controle de alimentação/retorno.
Veja também: p1300 (Modo de operação de controle de fonte de alimentação/retorno)

207920 <Local>Acionamento: Torque muito baixo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade de forma negativa (muito baixo).
Veja também: p2181 (Monitoração de resposta da carga)
Correção: Acionamento: Torque muito baixo

207921 <Local>Acionamento: Torque muito alto

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade de forma positiva (muito alto).
Correção: Acionamento: Torque muito baixo

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207922 <Local>Acionamento: Torque fora de tolerância

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade.
Correção: Acionamento: Torque muito baixo

207923 <Local>Acionamento: Torque muito baixo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade de forma negativa (muito baixo).
Correção: Adaptar a carga.

207924 <Local>Acionamento: Torque muito alto

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade de forma positiva (muito alto).
Correção: Adaptar a carga.

207925 <Local>Acionamento: Torque fora de tolerância

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O torque difere da envoltória de torque/velocidade.
Correção: Adaptar a carga.

207926 <Local>Acionamento: Parâmetro de envoltória inválido

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foram definidos valores de parâmetro inválidos para a envoltória da monitoração de carga.
Existem as seguintes regras para os limites de rotação:
p2182 < p2183 < p2184
Existem as seguintes regras para os limites de torque:
p2185 > p2186
p2187 > p2188
p2189 > p2190
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de parâmetro com valor inválido.
Correção: Ajustar os parâmetros para a monitoração de carga conforme as regras válidas.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207927 <Local>Frenagem DC ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O motor é frenado com corrente contínua - o freio a corrente contínua está ativo.

Correção: 1) Um alarme com reação de alarme de freio DC está ativo.
O motor é frenado com a corrente DC de frenagem p1232 pelo período definido no p1233. Se ficar abaixo do limite de subtensão p1226 inferior, o processo de frenagem será cancelado antecipadamente.
2) A função de frenagem DC foi ativada na entrada Bico p1230 com o freio DC ajustado como p1230=4.
A corrente de frenagem p1232 é aplicada pelo tempo até a ativação Bico ser novamente cancelada.

207928 <Local>Proteção de tensão interna iniciada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal do Motor Module que o motor está curto- circuitado através de semicondutores de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser habilitados. A proteçãode tensão interna é selecionada (p1231 = 3).

Correção: Se o Motor Module suporta proteção de tensão independente (r0192.10 = 1), então o Motor Module dedide automaticamente - usar a tensão do DC link - como se a armadura de curto- circuito precisaria ser ativada.
A armadura de curto- circuito esta ativada e resposta OFF2 é iniciada se a tensão DC link excede 800V. Se a tensão DC link cai abaixo de 450 V, então a armadura de curto- circuito é desarmada.
Se o motor ainda esta em uma faixa de velocidade critica, a armadura de curto- circuito esta re- ativada uma vez a tensão DC link excedeu o limite de 800 V.
Se o autônomo (independente) proteção interna de tensão esta ativada (r1239.5 = 1) e a linha de alimentação de retorno (450 V < tensão DC link < 800 V), a armadura de curto- circuito é desarmada apos 1 minuto.

207930 <Local>Acionamento: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A Control Unit identificou uma falha na ativação do freio.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
10, 11:
Falha na operação "liberação do freio".
- Nenhum freio conectado ou ruptura do fio (verificar se a liberação do freio para p1278 = 1).
- Falha no cabo de Terra do freio.
20:
Falha no estado "liberação de freio".
- Curto- circuito no sistema de frenagem.
30, 31:
Falha na operação "travar freio".
- Nenhum freio conectado ou ruptura do fio (verificar se a liberação do freio para p1278 = 1).
- Curto- circuito no sistema de frenagem.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

40:
Falha no estado "freio travado".
50:
Falha no circuito de controle do freio na Control Unit ou falha na comunicação entre a Control Unit e Motor Module (controle do freio).
Nota:
As causas seguintes podem aplicar-se a valores de falha:
- Cabo do motor não está protegido corretamente.
- Defeito no circuito de controle do Motor Module.
Veja também: p1278 (Controle de frenagem, avaliação de diagnóstico)

Correção:
- Controlar conexão do freio de retenção do motor.
- Controlar função do freio de retenção do motor.
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as regulagens EMC (ex. Blindar o cabo do motor e os condutores do freio são conectados com a chapa de conexão de blindagem e os conectores do motor são alojados e parafusados com força).
- Substituir o Motor Module envolvido.
Operação com Safe Brake Module:
- Verificar a conexão do Safe Brake Modules.
- Substituir o Safe Brake Module.
Veja também: p1215 (Freio de retenção do motor, configuração), p1278 (Controle de frenagem, avaliação de diagnóstico)

207931 <Local>O freio não abre

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Este alarme é emitido para o r1229.4 = 1.
Veja também: p1216 (Freio de retenção do motor, tempo de abertura), r1229 (Freio de retenção do motor, palavra de estado)

Correção:
- Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1223).

207932 <Local>O freio não fecha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Este alarme é emitido com o r1229.5 = 1.
Com o r1229.5 = 1 o OFF1 / OFF3 será omitido para evitar uma aceleração do acionamento por uma carga puxada, onde o OFF2 permanece ativo.
Veja também: p1217 (Freio de retenção do motor, tempo de fechamento), r1229 (Freio de retenção do motor, palavra de estado)

Correção:
- Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1222).

207935 <Local>Acionamento: Freio de retenção do motor detectado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi detectado um motor com freio de retenção do motor integrado com controle de frenagem não configurada (p1215 = 0). A configuração do controle de frenagem foi ajustada em "Freio de retenção do motor como controle de seqüência" (p1215 = 1).

Correção: Nenhum necessário.
Veja também: p1215 (Freio de retenção do motor, configuração)

207940 <Local>Drive sincronizador de rede: Falha de sincronização

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Após a sincronização realizada com sucesso, a diferença de fases (r3808) é maior que o valor limite do sincronismo de fases (p3813).
Reação OFF1 ou OFF3, durante controle malha fechada de fases ativa (r3819.6 = 1) ou sincronismo alcançado (r3819.2 = 1).
Habilitação retomada (p3802 = 0), durante controle malha fechda de fases ativa (r3819.6 = 1).

Correção: Aumentar o valor limite de sincronização de fases (p3813) para o drive sincronizador de rede conforme necessidade.
Finalizar o processo de sincronização antes de OFF1 ou OFF3 (r03819.0 = 0).
Antes da retomada da liberação (p3802 = 0) alcançar a sincronização (r3819.2 = 1).
Veja também: p3813 (Drive sincronizador de rede, sincronismo de fases, valor limite)

207941 <Local>Drive sincronizador de rede: Freqüência de destino inadmissível

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A freqüência de destino está fora da faixa de valores permitida.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
1084: Freqüência de destino maior que o limite de rotação positivo, f_sync > f_max (r1084).
1087: Freqüência de destino menor que o limite de rotação negativo, f_sync < f_min (r1087).

Correção: Completar as condições para a freqüência de destino no drive sincronizador de rede.
Veja também: r1084, r1087

207942 <Local>Drive sincronizador de rede: Freqüência nominal muito diferente da freqüência de destino

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A freqüência nominal é muito diferente da freqüência de destino (f_nom <> f_dest). O desvio tolerado é ajustado no p3806.

Correção: O alarme desaparece automaticamente depois de ser alcançada a diferença tolerada entre freqüências nominal e de destino (p3806).
Veja também: p3806 (Drive sincroniz. de rede, diferença de freqüência, valor limite)

207943 <Local>Drive sincronizador de rede: Sincronização não permitida

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A sincronização não está permitida.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1300: O tipo de controle (p1300) não foi ajustado para controle de rotação sem encoder ou característica V/f.
1910: Identificação de dados do motor ativada.
1960: Otimização do controlador de rotações ativada.
1990: Ajuste do encoder ativado.
3801: Voltage Sensing Module (VSM) não encontrado.
3845: Gravação de característica de atrito ativada.

Correção: Completar as condições para o drive sincronizador de rede.
Para valor de advertência = 1300:
Ajustar o tipo de controle (p1300) para o controle de rotação sem encoder (p1300 = 20) ou característica V/f (p1300 = 0 ... 19).
Para valor de advertência = 1910:
Finalizar a identificação dos dados do motor (p1910).
Para valor de advertência = 1960:
Finalizar a otimização do controlador de rotações (p1960).
Para valor de advertência = 1990:
Finalizar o ajuste de encoder (p1990).
Para valor de advertência = 3801:
Conectar o Voltage Sensing Module (VSM) e na conexão em um objeto de acionamento adjacente assegurar os mesmos ciclos básicos dos objetos de acionamento.
Para valor de advertência = 3845:
Finalizar a gravação da característica de atrito (p3845).

207950 <Local>Acionamento: Parâmetro incorreto de motor

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: - Os parâmetros de motor foram definidos incorretamente durante a colocação em funcionamento (p. ex. p0300 = 0, nenhum motor).
- A resistência de frenagem (p6811) não foi parametrizada ainda, a colocação em funcionamento não pôde ser concluída.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
O número de parâmetro afetado.
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323

Correção: Comparar os dados de motor com as informações na plaqueta de identificação e corrigir se necessário.
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

207955 <Local>Acionamento: O motor foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual motor com DRIVE-CLiQ não corresponde com o número armazenado.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro incorreto.
Veja também: p0301, r0302

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Conectar o motor original, ligar novamente a Unidade de Controle (POWER ON) e cancelar a colocação rápida em funcionamento definindo p0010 = 0.
Ou definir p0300 = 10000 (carregamento dos parâmetros do motor do DRIVE-CLiQ) e realizar novamente a colocação em funcionamento.
A colocação rápida em funcionamento (p0010 = 1) é abandonada automaticamente com p3900 > 0.
Se a colocação rápida em funcionamento é abandonada com a definição p0010 = 0, então não é executado nenhum cálculo automático de controle (p0340 = 1).

207956 <Local>Acionamento: Código de motor incompatível com os motores da lista

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual motor com DRIVE-CLiQ é incompatível com os possíveis tipos de motores da lista (veja a seleção p0300).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Código do motor com DRIVE-CLiQ.

Correção: Usar um motor com DRIVE-CLiQ e código de motor adequado.
Os dois primeiros caracteres do código de motor normalmente correspondem ao tipo de motor adequado da lista.

207960 <Local>Acionamento: Característica de atrito incorreta

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A característica de atrito está incorreta.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1538:
O torque de atrito é maior que o máximo do limite de torque superior ativo (p1538) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.
1539:
O torque de atrito é menor que o mínimo do limite de torque inferior ativo (p1539) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.
3820 ... 3829:
Número de parâmetro incorreto. As rotações definidas nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ou p1082, se p0322 = 0
Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.
3830 ... 3839:
Número de parâmetro incorreto. Os torques definidos nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333
Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.
Veja também: r3840 (Característica de atrito, palavra de estado)

Correção: Atender as condições para a característica de atrito.
Para valor de advertência = 1538:
Verificar os limites de torque superiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 1539:
Verificar os limites de torque inferiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 3820 ... 3839:
Atender as condições para o ajuste dos parâmetros da característica de atrito.
Se os dados do motor (p. ex. a rotação máxima p0322) são alterados na colocação em funcionamento (p0010 = 1, 3), então as limitações tecnológicas e valores limites afetados deverão ser recalculados através da seleção do p0340 = 5.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207961 <Local>Acionamento: Característica de atrito, gravação ativada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A gravação automática da característica de atrito está ativada.
Com o próximo comando de ligação é executada a gravação.

Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de totalmente concluída a gravação da característica de atrito ou com a desativação da gravação (p3845 = 0).

207963 <Local>Acionamento: Característica de atrito, gravação cancelada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As condições para a gravação da característica de atrito não foram atendidas.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0046: Faltam habilitações (r0046).
1082: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (p1082).
1084: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (r1084, p1083, p1085).
1087: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (r1087, p1086, p1088).
1110: Selecionado sentido de giro negativo (p3845) da gravação de característica de atrito e bloqueado sentido de giro negativo (p1110).
1111: Selecionado sentido de giro positivo (p3845) da gravação de característica de atrito e bloqueado sentido de giro positivo (p1111).
1198: Selecionada gravação de característica de atrito (p3845 > 0) se bloqueado (r1198) sentido de giro negativo (p1110) e positivo (p1111).
1300: O tipo de controle (p1300) não está ajustado para controle de rotação.
1755: Para controle sem encoder (p1300 = 20) o menor valor de rotação a ser executado (p3820) é menor ou igual à rotação de comutação do modo controlado (p1755).
1910: Identificação de dados do motor ativada.
1960: Otimização do controlador de rotações ativada.
3820 ... 3829: Rotação (p382x) não pode ser alcançada.
3840: Característica de atrito incorreta.
3845: Gravação de característica de atrito desselecionada.

Correção: Atender as condições para a gravação da característica de atrito.
Para a Identificação de falha = 0046:
Criar as habilitações que faltam.
Para a Identificação de falha = 0840:
Selecionar OFF1 (p0840) somente depois de finalizar a gravação da característica de atrito.
Para a Identificação de falha = 1082, 1084, 1087:
Selecionar o maior valor de rotação a ser executado (p3829) menor ou igual à rotação máxima (p1082, r1084, r1087).
Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para a Identificação de falha = 1110:
Selecionar o sentido de giro positivo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para a Identificação de falha = 1111:
Selecionar o sentido de giro negativo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para a Identificação de falha = 1198:
Habilitar o sentido de giro permitido (p1110, p1111, r1198).
Para a Identificação de falha = 1300:
Ajustar o tipo de controle (p1300) para controle de rotação (p1300 = 20, 21).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para a Identificação de falha = 1755:
Para controle de rotação sem encoder (p1300 = 20) selecionar o menor valor de rotação a ser executado (p3820) maior do que a rotação de comutação do modo de controle (p1755).
Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para a Identificação de falha = 1910:
Finalizar a identificação dos dados do motor (p1910).
Para a Identificação de falha = 1960:
Finalizar a otimização do controlador de rotações (p1960).
Para a Identificação de falha 3820 ... 3829:
- Verificar a carga para a rotação p382x.
- Verificar o sinal de rotação (r0063) quanto oscilações para a rotação p382x. Se necessário, verificar os ajustes do controlador de rotações.
Para a Identificação de falha = 3840:
Fazer com que a característica de atrito fique isenta de erros (p3820 - p3829, p3830 - p3839, p3840).
Para a Identificação de falha = 3845:
Ativar a gravação da característica de atrito (p3845).

207965 <Local>Acionamento: Solicitado salvar

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comutação angular de deslocamento (p0431) foi re- definida e ainda será salva.
Para fazer aceitar um novo valor permanente, deve ser salvo na forma não- volátil (p0971, p0977).
Veja também: p0431 (Offset ângulo de comutação), p1990 (Ajuste do encoder, determinar offset do ângulo de comutação)

Correção: Não é necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após os dados serem salvos.
Veja também: p0971 (Salvar parâmetro de objeto de drive), p0977 (Salvar todos parâmetros)

207966 <Local>Acionamento: Verificar o ângulo de comutação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor atual de velocidade foi invertida e o respectivo offset angular de comutação é diferente de zero e provavelmente incorreto.

Correção: Verificar o offset angular de comutação quanto a inversão do valor atual e redifiní-lo (p1990 =1).

207967 <Local>Acionamento: Ajuste automático de encoder incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha durante o ajuste automático do encoder ou durante a identificação de posição polar.
Somente para diagnose de erros interno da Siemens.

Correção: Executar POWER ON

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207968 <Local>Drive: Medição Lq-Ld incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a medição Lq-Ld ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
10: Nível 1: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
12: Nível 1: A corrente máxima foi excedida.
15: Segunda harmônica muito pequena.
16: Inversor muito pequeno para o processo de medição.
17: Cancelamento devido à desabilitação dos pulsos.

Correção: Para o valor de falha = 10:
Verificar se o motor está corretamente conectado.
Substituir o Motor Module correspondente.
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 12:
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 16:
Desativar o procedimento (p1909).
Para o valor de falha = 17:
Repetir o procedimento.

207969 <Local>Acionamento: Identificação da posição polar incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a identificação da posição polar ocorreu uma falha.
Identificação de falha (valor em decimal r0949):
1: Controlador de corrente limitado.
2: Eixo de motor bloqueado.
4: Sinal de rotação do encoder não está plausível.
10: Nível 1: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
11: Nível 2: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
12: Nível 1: A corrente máxima foi excedida.
13: Nível 2: A corrente máxima foi excedida.
14: A diferença de corrente para a determinação do eixo +d é muito pequena.
15: Segunda harmônica muito pequena.
16: acionamento muito pequeno para o processo de medição.
17: Cancelamento devido à desabilitação dos pulsos.
18: Primeira harmônica muito pequena.
20: Identificação da posição polar solicitada com eixo de motor girando e a função de partida com o motor girando ativada.

Correção: Para a Identificação de falha = 1:
Controlar se o motor está corretamente conectado.
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Substituir o Motor Module correspondente.
Para a Identificação de falha = 2:
Abrir o freio de retenção do motor (p1215) e ligar o motor sem carga.
Para a Identificação de falha = 4:
Controlar se o número de pulsos (p0408) e o fator de transmissão (p0432, p0433) estão corretos.
Controlar se o número par de pólos do motor está correto (p0314).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para a Identificação de falha = 10:
Quando a seleção do p1980 = 4: Aumentar o valor para p0325.
Com a seleção do p1980 = 1: Aumentar o valor para p0329.
Controlar se o motor está corretamente conectado.
Substituir o Motor Module correspondente.
Para a Identificação de falha = 11:
Aumentar o valor para p0329.
Verificar se o motor está corretamente conectado.
Substituir o Motor Module correspondente.
Para a Identificação de falha = 12:
Com a seleção do p1980 = 4: Reduzir o valor para p0325.
Com a seleção do p1980 = 1: Reduzir o valor para p0329.
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Para a Identificação de falha = 13:
Reduzir o valor para p0329.
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Para a Identificação de falha = 14:
Aumentar o valor para p0329.
Para a Identificação de falha = 15:
Aumentar o valor para p0325.
Motor anisotrópico insuficiente, mudança de processo (p1980==1 ou 10).
Para a Identificação de falha = 16:
Desativar o procedimento (p1982).
Para a Identificação de falha = 17:
Repetir o procedimento.
Para a Identificação de falha 18:
Aumentar o valor para p0329.
Saturação insuficiente, mudança de processo (p1980==10).
Para a Identificação de falha = 20:
Antes de executar a identificação de posição polar assegurar que o eixo do motor esteja imóvel.

207970 <Local>Acionamento: Ajuste automático de encoder incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a ajustagem automática do encoder ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, decimal):
1: Controlador de corrente limitado.
2: Eixo de motor bloqueado.
4: Sinal de rotação do encoder não está plausível.
10: Nível 1: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
11: Nível 2: A relação da corrente de medição com a corrente zero é muito baixa.
12: Nível 1: A corrente máxima foi excedida.
13: Nível 2: A corrente máxima foi excedida.
14: A diferença de corrente para a determinação do eixo +d é muito pequena.
15: Segunda harmônica muito pequena.
16: Inversor muito pequeno para o processo de medição.
17: Cancelamento devido à desabilitação dos pulsos.

Correção: Para o valor de falha = 1:
Controlar se o motor está corretamente conectado.
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 2:
Abrir o freio de retenção do motor (p1215) e ligar o motor sem carga.
Para o valor de falha = 4:
Controlar se a inversão do valor atual de rotação está correta (p0410.0).
Controlar se o motor está corretamente conectado.
Controlar se o número de pulsos (p0408) e o fator de transmissão (p0432, p0433) estão corretos.
Controlar se o número par de pólos do motor está correto (p0314).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para o valor de falha = 10:
Aumentar o valor para p0325.
Controlar se o motor está corretamente conectado.
Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 11:
Aumentar o valor para p0329.
Controlar se o motor está corretamente conectado.
Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 12:
Reduzir o valor para p0325.
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Para o valor de falha = 13:
Reduzir o valor para p0329.
Controlar se o os dados do motor foram corretamente indicados.
Para o valor de falha = 14:
Aumentar o valor para p0329.
Para o valor de falha = 15:
Aumentar o valor para p0325.
Para o valor de falha = 16:
Desativar o procedimento (p1982).
Para o valor de falha = 17:
Repetir o procedimento.

207971 <Local>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A determinação automática do offset angular de comutação está ativada (p1990 = 1).
Com o próximo comando de ligação é executada a determinação automática.
Com a falha F07414 ocorrida no SERVO vale o seguinte:
A determinação do offset angular de comutação é ativada automaticamente (p1990 = 1) se no p1980 existir um procedimento de identificação de posição angular configurado.
Veja também: p1990 (Ajuste do encoder, determinar offset do ângulo de comutação)

Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação ou com o ajuste do p1990 = 0.

207980 <Local>Acionamento: Medição rotativa ativada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A medição rotativa está ativa. Durante a medição rotativa o motor pode ser acelerado até a rotação máxima e com o torque máximo. Somente terão efeito o limite de corrente (p0640) e a rotação máxima (p1082) parametrizados. O comportamento do motor pode ser controlado pelo bloqueio de sentido (p1959.14, p1959.15) e pelo tempo de aceleração/desaceleração (p1958).
Com o próximo comando de ligação é executada a medição rotativa.
Veja também: p1960

Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a medição rotativa ou com o ajuste do p1960 = 0.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207980 <Local>Acionamento: Medição rotativa ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A medição rotativa (otimização automática do controlador de velocidade) está ativada.
Com o próximo comando de ligar é executada a medição rotativa.
Veja também: p1960
Correção: Nenhum necessário.
O alarme desaparece automaticamente depois de concluída a otimização do controlador de rotações ou com o ajuste do p1900 = 0.

207981 <Local>Acionamento: Faltam liberações para a medição rotativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A medição rotativa não pode ser iniciada devido a falta de liberações.
Correção: - Confirmar as falhas existentes.
- Criar as liberações que faltam.
Veja também: r0002, r0046

207982 <Local>Acionamento: Medição rotativa, teste do encoder

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante o teste do encoder ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: O encoder não envia nenhum sinal.
6: Polaridade incorreta.
7: Número de pulsos incorreto.
8: Falhas no sinal do encoder ou controlador de rotação instável.
9: Voltage Sensing Module (VSM) não está corretamente conectado.
Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou as fitas de omissão (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 5:
- Verificar a conexão do encoder. Em caso de emergência, substituir o encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para o valor de falha = 6:
- Verificar a ocupação de conexão dos cabos do encoder. Adaptar a polaridade (p0410).
Para o valor de falha = 7:
- Adaptar o número de pulsos (p0408).
Para o valor de falha = 8:
- Verificar a conexão e o cabo do encoder. Provavelmente existe um problema de massa.
- Reduzir a dinâmica do controlador de rotação (p1460, p1462 ou p1470, p1472).
Para o valor de falha = 9:
- Verificar as conexões do Voltage Sensing Module (VSM).
Nota:
O teste do encoder pode ser desativado através do p1959.0.
Veja também: p1959

207983 <Local>Drive: Medição rotativa, característica de saturação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a determinação da característica de saturação ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário do fluxo do rotor.
3: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário do circuito de adaptação.
4: O circuito de adaptação não obteve nenhuma habilitação.
5: Enfraquecimento de campo ativo.
6: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
7: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
8: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
9: Alguns valores da característica de saturação determinada não são plausíveis.
10: A característica de saturação não pôde ser determinada corretamente devido a um torque de carga muito elevado.

Correção: Para o valor de falha = 1:
- O momento de inércia total do acionamento é muito maior que o do motor (p0341, p0342).
Desselecionar a medição rotativa (p1960), especificar a relação de inércia p0342, recalcular o controlador de rotações p0340 = 4 e repetir a medição.
Para o valor de falha = 1 ... 2:
- Aumentar a rotação de medição (p1961) e repetir a medição.
Para o valor de falha = 1 ... 4:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 5:
- O valor nominal de rotação (p1961) foi selecionado muito alto. Reduzir a rotação.
Para o valor de falha = 6:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 7:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou as fitas de omissão (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 8:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1961) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 9, 10:
- A medição foi executada em um ponto de operação onde o torque de carga é muito elevado. Selecione um ponto de operação mais conveniente, ou alterando o valor nominal de rotação (p1961) ou reduzindo o torque de carga. Deve-se impedir incondicionalmente uma variação do torque de carga durante a medição.
Nota:
A identificação da característica de saturação pode ser desativada através do p1959.1.
Veja também: p1959

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207984 <Local>Acionamento: Otimização do controlador de rotações, momento de inércia

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a identificação do momento de inércia ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3. O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4. O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: A elevação da rotação em 10 % não é possível, porque a limitação mínima está ativa.
6: A elevação da rotação em 10 % não é possível, porque a fita de omissão está ativa.
7: A elevação da rotação em 10 % não é possível, porque a limitação máxima está ativa.
8: A diferença de torque após o salto do valor nominal de rotação é muito pequena para ainda poder identificar o momento de inércia com segurança.
9: Poucos dados estão disponíveis para uma identificação segura do momento de inércia.
10: A rotação teve uma alteração muito pequena após o salto do valo nominal ou foi alterada para o sentido errado.
11: O momento de inércia identificado não é plausível.

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).

Para o valor de falha = 2, 5:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).

Para o valor de falha = 3, 6:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou as fitas de omissão (p1091 ... p1094, p1101).

Para o valor de falha = 4, 7:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).

Para o valor de falha = 8:
- O momento de inércia total do acionamento é muito maior que o do motor (veja p0341, p0342). Desselecionar a medição rotativa (p1960), especificar a relação de inércia p342, recalcular o controlador de rotações p0340 = 4 e repetir a medição.

Para o valor de falha = 9:
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Calcular novamente após a alteração do controlador de rotação (p0340 = 3 ou 4)

Para o valor de falha = 10:
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.

Nota:
A identificação do momento de inércia pode ser desativada através do p1959.2.
Veja também: p1959

207985 <Local>Drive: Otimização de controlador de velocidade (teste de oscilação)

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Durante o teste de oscilações ocorreu uma falha.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: Limites de torque muito pequenos para salto de torque.
6: Não foi possível encontrar um ajuste adequado do controlador de rotações.

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor (dados da plaqueta de identificação). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Verificar o momento de inércia (p0341, p0342). Após a alteração: calcular p0340 = 3.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para o valor de falha = 2:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para o valor de falha = 3:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou suppression (skip) bandwidths (p1091 ... p1094, p1101).
Para o valor de falha = 4:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para o valor de falha = 5:
- Aumentar os limites de torque (p. ex. p1520, p1521).
Para o valor de falha = 6:
- Reduzir o fator dinâmico (p1967).
- Desativar o teste de oscilação (p1959.4 = 0) e repetir a medição rotativa.
Veja também: p1959

207986 <Local>Acionamento: Medição rotativa, gerador de rampa

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a medição rotativa ocorreram problemas com o gerador de rampa.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Os sentidos positivo e negativo estão bloqueados.

Correção: Para a Identificação de falha = 1:
Liberar sentido (p1110 ou p1111).

207987 <Local>Drive: Nenhum encoder disponível para medição rotativa

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Nenhum encoder disponível. Uma medição rotativa é executada sem encoder.

Correção: Conectar encoder ou selecionar p1960 = 1, 3.

207988 <Local>Acionamento: Nenhum configuração selecionada para medição rotativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para a configuração da medição rotativa (p1959) não foi selecionada nenhuma função.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Selecionar pelo menos uma função para a otimização automática do controlador de rotações (p1959).
Veja também: p1959

207989 <Local>Acionamento: Indutância de dispersão na medição rotativa (sentido q)

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha durante a medição da indutância de dispersão dinâmica.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Não foi alcançado nenhum ponto de operação estacionário da rotação.
2: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação mínima está ativa.
3: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a fita de omissão está ativa.
4: O valor nominal da rotação não pôde ser alcançado, pois a limitação máxima está ativa.
5: O setpoint de fluxo 100 % não foi alcançado.
6: Nenhuma medição Lq possível, pois o enfraquecimento de campo está ativo.
7: O número real de rotações excede a rotação máxima p1082 ou 75 % da rotação nominal do motor.
8: O número real de rotações está 2 % abaixo do limite inferior da rotação nominal do motor.

Correção: Para a Identificação de falha = 1:
- Verificar os parâmetros do motor.
- Executar a identificação dos dados do motor (p1910).
- Eventualmente reduzir o fator dinâmico (p1967 < 25 %).
Para a Identificação de falha = 2:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação mínima (p1080).
Para a Identificação de falha = 3:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou as fitas de omissão (p1091 ... p1094, p1101).
Para a Identificação de falha = 4:
- Adaptar o valor nominal da rotação (p1965) ou a limitação máxima (p1082, p1083 ou p1086).
Para a Identificação de falha = 5:
- Manter o setpoint de fluxo p1570 = 100% e o setpoint de corrente p1610 = 0% durante a medição Lq.
Para a Identificação de falha = 6:
- Reduzir a carga regenerativa de modo que o acionamento não alcance o enfraquecimento de campo durante a aceleração.
- Reduzir o p1965 de modo que ocorra a recepção da indutância de dispersão q durante as rotações baixas.
Para a Identificação de falha = 7:
- Aumentar o p1082 se isso for tecnicamente possível.
- Reduzir o p1965 de modo que ocorra a recepção da indutância de dispersão q durante as rotações baixas.
Para a Identificação de falha = 8:
- Reduzir a carga motora de modo que o acionamento não seja frenado.
- Aumentar o p1965 de modo que a medição ocorra eventualmente nas rotações altas.
Nota:
A medição da indutância de dispersão q pode ser desativada através do p1959.5. Se for definido somente o p1959.5, esta medição somente será executada com a definição do p1960 = 1, 2 e quando o acionamento for ligado.
Veja também: p1959

207990 <Local>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Durante a identificação ocorreu uma falha.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valor limite de corrente foi alcançado.
2: Resistência de estator identificada está fora da faixa esperada 0.1 ... 100 % de Zn.
3: Resistência de rotor identificada está fora da faixa esperada 0.1 ... 100 % de Zn.
4: Reatância de estator identificada está fora da faixa esperada 50 ... 500 % de Zn.
5: Reatância principal identificada está fora da faixa esperada 50 ... 500 % de Zn.
6: Constante de tempo do rotor identificada está fora da faixa esperada 10 ... 5 s.
7: Reatância dispersão total identificada está fora da faixa esperada 4 ... 50 % de Zn.
8: Reatância de dispersão do estator identificada está fora da faixa esperada 2 ... 50 % de Zn.
9: Reatância de dispersão do rotor identificada está fora da faixa esperada 2 ... 50 % de Zn.
10: O motor foi conectado incorretamente.
11: O eixo do motor se movimenta.
20: Tensão limiar identificada das válvulas de semicondutor está fora da faixa esperada 0 ... 10 V.
30: Controlador de corrente na limitação de tensão.
40: Pelo menos uma identificação está incorreta. Os parâmetros identificados não são incorporados por motivo de inconsistência.
50: A freqüência de pulsos não pode ser realizada com a taxa de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Valores percentuais referem-se à impedância nominal do motor:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom
101: A amplitude de tensão é muito baixa, mesmo com 30 % da amplitude de corrente máxima para a medição da indutância.
102, 104: Limitação de tensão durante a medição da indutância.
103: A freqüência máxima durante a medição rotativa da indutância foi excedida.
110: Motor sem sincronização fina antes da medição rotativa.
111: A marca zero não aparece dentro de 2 rotações.
112: A sincronização fina não ocorre dentro de 8 segundos depois de ultrapassar a marca zero.
113: O limite de potência, torque ou corrente é zero.
120: Erro de avaliação da indutância principal.
125: Resistência do cabo maior que a resistência total.
126: Indutância em série maior que a indutância de dispersão total.
127: Identificada indutância de dispersão negativa.
128: Identificada resistência do estator negativa.
129: Identificada resistência do rotor negativa.
130: Comutação de bloco de dados de acionamento durante a identificação de dados do motor.
140: O canal de setpoint bloqueia os dois sentidos.
160: Tempo de aceleração muito curto para determinação de momento kT, inércia ou de relutância, ou o tempo de rampa é muito longo.
173: Problema interno.
180: Rotação de identificação (rotação máxima, rotação nominal, 0,9*p0348) menor que p1755.
190: Valor nominal de rotação diferente de zero.
191: O valor real de rotação zero não é alcançado.
192: O valor nominal de rotação zero não é alcançado.
193: Movimento inadmissível do motor durante a identificação do erro de imagem de tensão.
194: Torque adicional (r1515) diferente de zero.
195: Controle de torque ativo.
200, 201: A identificação da característica de erro de tensão do acionamento(p1952, p1953) não é possível.

Correção: Para a Identificação de falha = 0:
- verificar se o motor está corretamente conectado. Observar o tipo de ligação (estrela-triângulo).
Para a Identificação de falha = 1 ... 40:
- verificar se os dados do motor no p0300, p0304 - p0311 foram indicados corretamente.
- a potência do motor e o Motor Module tem uma relação adequada entre si? A relação do Motor Module com a corrente nominal do motor deveria ser menor que 0.5 e não maior que 4.
- verificar o tipo de ligação (estrela-triângulo).
Para a Identificação de falha = 2:
- para ligações paralelas: verificar o sistema de enrolamento do motor no p7003. Se em módulos de potência ligados paralelamente for indicado um motor com sistema de enrolamento (p7003 = 0), mesmo havendo um sistema de enrolamento múltiplo, então uma grande parte da resistência do estator será interpretada como resistência de adução e registrada no p0352.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para a Identificação de falha = 4, 7:
- verificar se as indutâncias foram indicadas corretamente no p0233 e p0353.
- verificar se o motor foi ligado corretamente (estrela / triângulo).
Para a Identificação de falha = 50:
- reduzir a taxa de amostragem do controlador de corrente.
Para a Identificação de falha = 101:
- aumentar o limite de corrente (p0640) ou o limite de torque (p1520, p1521).
- verificar a amplificação do controlador de corrente (p1715).
- reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115).
- eventualmente a identificação completa da característica L não é possível, porque a amplitude de corrente necessária é muito alta.
- omitir a medição (p1909, p1959).
Para a Identificação de falha = 102, 104:
- reduzir o limite de corrente (p0640).
- controlar a amplificação P do controlador de corrente.
- omitir a medição (p1909, p1959).
Para a Identificação de falha = 103:
- aumentar o momento de inércia externo (se possível).
- reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115).
- omitir a medição (p1909, p1959).
Para a Identificação de falha 110:
- movimentar além da marca zero antes da medição rotativa do motor.
Para a Identificação de falha 111:
- possivelmente o encoder não possui nenhuma marca zero. Corrigir a configuração no p0404.Bit15.
- o número de pulsos do encoder foi especificado incorretamente. Corrigir o ajuste no p0408.
- se o sinal de marca zero apresentar defeito, substituir o encoder.
Para a Identificação de falha 112:
- atualizar o software do encoder.
Para a Identificação de falha 113:
- verificar os limites (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), corrigir os valores de zero.
Para a Identificação de falha 120:
- verificar a amplificação P do controlador de corrente (p1715) e reduzir conforme necessidade.
- aumentar a freqüência de pulsos (p1800).
Para a falha 125:
- reduzir a resistência do cabo (p0352).
Para a falha 126:
- reduzir a indutância em série (p0353).
Para a falha 127,128,129:
- possivelmente o controlador de corrente está oscilando. Reduzir o p1715 antes da próxima medição.
Para a falha 130:
- não iniciar nenhuma comutação de bloco de dados de acionamento durante a identificação do motor.
Para a Identificação de falha 140:
- habilitar pelo menos um sentido de giro antes da medição (valor do p1110 = 0 ou valor do p1111 = 0 ou p1959.14 = 1 ou p1959.15 = 1).
Para a Identificação de falha 160:
- aumentar o tempo de aceleração da definição do momento kT, de inércia ou de relutância, p. ex. através da elevação do número máximo de rotações (p1082), aumentar o momento de inércia ou reduzir a corrente máxima (p0640).
- na operação sem encoder com momento de inércia de carga deve-se parametrizar este momento de inércia (p1498).
- reduzir o tempo de rampa de aceleração (p1958).
- aumentar a amplificação P do controlador de rotação (p1460).
- omitir a medição (p1959).
Para a Identificação de falha 173:
-
Para a Identificação de falha 180:
- elevar o número máximo de rotações (p1082).
- reduzir o p1755.
- omitir a medição (p1909, p1959).
Para a Identificação de falha 190:
- zerar o valor nominal da rotação.
Para a Identificação de falha 191:

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

- não iniciar a identificação de dados do motor quando o motor está em alto giro.
Para a Identificação de falha 192:
- verificar o controle de rotação (O motor possivelmente está travado ou o controle de rotação não funciona).
- para p1215 = 1, 3 (freio como controle de seqüência) verificar o sentido de controle (p0410.0).
- disponibilizar as habilitações durante a medição.
- liberar o motor de cargas puxadas.
- aumentar a corrente máxima (p0640).
- reduzir o número máximo de rotações (p1082).
- omitir a medição (p1959).
Para a Identificação de falha 193:
- o motor moveu-se eletricamente mais do que 5° (r0093). Frenar o motor totalmente em um destes ângulos de posição polar (r0093): 90°, 210° ou 330° (+- 5°) e, em seguida, iniciar a identificação.
Para a Identificação de falha 194:
- desativar todos torques adicionais (p. ex.: CI:p1511).
- para eixos suspensos: Frenar o motor totalmente em um destes ângulos de posição polar (r0093): 90°, 210° ou 330° (+- 1°) e, em seguida, iniciar a identificação.
Para a Identificação de falha 195:
- retirar seleção do controle de torque (p1300 = 21 ou 20, e passar a fonte de sinais no p1501 para sinal 0).
Para a Identificação de falha 200, 201:
- ajustar a freqüência de pulsos para 0.5 * freqüência do controlador de corrente (p. ex. 4 kHz a 125 µs de ciclo de controlador de corrente).
- encurtar o comprimento dos cabos entre Motor Module e o motor.
- ler os valores de medição (r1950, r1951) e com isso definir valores adequados para p1952, p1953 a olho.

207991 <Local>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A identificação de dados do motor está ativada.
Com o próximo comando de ligar é executada a identificação de dados do motor.
Veja também: p1910, p1960

Correção: Não necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização dos p1910 = 0 ou p1960 = 0.

207991 <Local>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A identificação de dados do motor está ativada.
Com o próximo comando de ligar é executada a identificação de dados do motor.
Veja também: p1910

Correção: Não necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização de p1900 = 0

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

207993 <Local>Acionamento: Sentido de campo magnético rotativo ou inversão de valor real do encoder está incorreta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sentido de campo magnético rotativo ou o valor real do encoder possui um sinal incorreto. A inversão do valor real (p0410) foi automaticamente alterada pela identificação de dados do motor para corrigir o sentido de controle. Isto pode causar uma alteração do sentido de giro. Para cancelar esta falha deve-se primeiro confirmar o sentido de giro correto com p1910 = -2.

Correção: Verificar o sentido de giro, também para o controlador de posição, quando disponível.
Com o sentido de giro correto temos:
Não são necessárias outras providências (exceto p1910 = -2 e cancelar a falha).
Com o sentido de giro incorreto temos:
Para alterar o sentido de giro duas fases deverão ser invertidas e a identificação do motor deverá ser repetida.

207995 <Local>Acionamento: Identificação de posição polar falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A identificação de posição polar falhou.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
1: Não é formada nenhuma corrente.
2: A corrente inicial não é zero.
3: O curso máximo ajustado foi excedido (p1981).
4x: O sinal de medição não permite nenhuma avaliação consistente.
5: A corrente máxima foi excedida durante a medição.
6: A medição de corrente deve ser recalibrada.
7x: O Sensor Module não dá suporte para a identificação de posição polar.
70 ... 79: Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
8: A corrente necessária à identificação de posição polar é maior do que a corrente máxima.
9: A corrente da identificação de posição polar ajustada é zero.
10: Comutação de bloco de dados durante a identificação de posição polar.
11: O ajuste de encoder para determinação de ângulo de comutação está ativa (p1990 = 1) e o encoder sem marca zero está sem sincronização fina ou então não possui dados válidos.
100: A identificação de posição polar baseada no movimento com 1ª e 2ª medição diferentes. Motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.
101: Identificação de posição polar baseada no movimento, nenhum movimento suficiente, motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.
102: Identificação de posição polar baseada no movimento, freio presente e fechado. A identificação de posição polar baseada no movimento não é permitida quando relacionada ao freio.
103: Identificação de posição polar sem encoder e baseada no movimento.
104: Identificação de posição polar baseada no movimento, o valor real de rotação não é zero após o tempo de transição.
Nota: x = 0 ... 9

Correção: Para o valor de falha = 1:
Verificar a conexão do motor e a tensão DC-Link.
Ajustar valores adequados e diferentes de zero nos seguintes parâmetros (p0325, p0329).
Para o valor de falha = 3:
Aumentar o curso máximo (p1981).
Reduzir as correntes para a identificação de posição polar (p0325, p0329).
Parar o motor para a execução da identificação de posição polar.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para o valor de falha = 40 ... 49:
Elevar as correntes para a identificação de posição polar (p0325, p0329).
Parar o motor para a execução da identificação de posição polar.
Selecionar outro procedimento para identificação de posição polar (p1980).
Utilizar outro motor ou encoder absoluto ou sensores Hall.
Para o valor de falha = 5:
Reduzir as correntes para a identificação de posição polar (p0325, p0329).
Para o valor de falha = 6:
Deixar recalibrar o Motor Module.
Para o valor de falha = 7x:
Atualizar o software no Sensor Module.
Para o valor de falha = 8:
Reduzir as correntes para a identificação de posição polar (p0329, p0325, p1993).
O módulo de potência não pode conduzir a corrente necessária para a identificação de posição polar (p0209 < p0329, p0325, p1993), substituir o módulo de potência por um de corrente máxima maior.
Para o valor de falha = 9:
Definir um valor diferente de zero para a corrente da identificação de posição polar (p0329, p0325, p1993).
Para o valor de falha = 10:
Não iniciar nenhuma comutação de bloco de dados durante a identificação de posição polar.
Para o valor de falha = 11:
- Nos encoders incrementais sem comutação com marca zero (p0404.15 = 0) o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1) não faz nenhum sentido. Neste caso a função deverá ser desativada novamente (p1990 = 0) ou selecionada a comutação com marca zero para um encoder com marca zero adequada (p0404.15 = 1).
- Para encoders absolutos somente executar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1) se o encoder fornecer uma informação de comutação e estiver com sincronização fina (p1992.8 = 1 e p1992.10 = 1). O encoder possivelmente está conectado, desativado (p0145), não está pronto para operar ou então acusa uma falha.
- Desselecionar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (definir p1990 = 0).
Para o valor de falha = 100, 101:
Controlar e assegurar o movimento livre do motor.
Elevar a corrente para a identificação de posição polar (p1993) baseada no movimento.
Para o valor de falha = 102:
Se o motor deverá ser operado com freio: Selecionar outro procedimento de identificação de posição polar (p1980).
Se o motor pode ser operado sem freio: Abrir o freio (p1215 = 2).
Para o valor de falha = 103:
A identificação de posição polar baseada no movimento somente pode ser executada com encoder.
Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição polar (p1980).
Para o valor de falha = 104:
Aumentar o tempo de filtragem da identificação de posição polar baseada no movimento (p1997).
Aumentar o tempo de subida do pulso da identificação de posição polar baseada no movimento (p1994).
Verificar a amplificação da identificação de posição polar baseada no movimento (p1995).
Verificar o tempo de ação integral da identificação de posição polar baseada no movimento (p1996).

207996 <Local>Acionamento: Identificação de posição polar não ocorreu

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO

Reação: ENCODER (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a operação foi executada uma mudança de modos de operação que requer uma identificação de posição polar que não pode ser feita neste estado:
- O acionamento foi comutado do modo sem encoder flutuante para o modo com encoder, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar para o encoder. O p1404 está em um valor entre zero e a rotação máxima e foram habilitados os pulsos na faixa de rotação acima do p1404, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar no modo com encoder.
- Durante a operação foi executada uma comutação EDS em um encoder onde uma identificação de posição polar é desnecessária. Porém, esta ainda não foi executada (p1982 = 1 ou 2 e p1992.7 = 0).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Para a comutação flutuante entre o modo com ou sem encoder com identificação de posição polar após POWER ON ou colocação em funcionamento (p0010 diferente de zero), habilitar os pulsos uma vez com rotação zero. Com isso é executada a identificação de posição polar e o resultado estará disponível para o modo.
- Executar a comutação EDS com desabilitação de pulsos ou executar uma identificação de posição polar antes da comutação com este bloco de dados.

207998 <Local>Acionamento: Identificação de dados de motor ativada em outro acionamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A identificação de dados de motor está ativada no objeto de acionamento mencionado no valor de falha e bloqueia a ativação dos demais objetos de acionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Objeto de acionamento com a identificação de dados de motor ativada.
Veja também: p1910, p1960

Correção: - Aguardar a execução completa da identificação de dados de motor do objeto de acionamento mencionado no valor de falha.
- Desselecionar a identificação de dados de motor no objeto de acionamento mencionado no valor de falha (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Local>Acionamento: A identificação de dados de motor não pode ser ativada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Controle de malha- fechada está habilitado no tipo de acionamento do SERVO. Para selecionar os dados de identificação do motor, pulsos devem ser anulados para todos os objetos de acionamento de SERVO.
Identificação de falha (r0949, interpretador decimal):
Objeto de acionamento com controle de malha- fechada habilitado.

Correção: Retirar a habilitação de pulsos de todos acionamentos e reativar a identificação de dados de motor.

208000 <Local>TB: Tensão de alimentação +/-15 V incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Terminal Board 30 detecta uma tensão de alimentação interna com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
0: Falha no teste da ativação de monitoração.
1: Falha no modo normal.

Correção: - Substituir Terminal Board 30.
- Trocar a Unidade de Controle.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

208010 <Local>TB: Conversor analógico-digital

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O conversor digital-analógico no Terminal Board 30 não forneceu nenhum dado convertido.

Correção: - Verificar a alimentação de tensão.
- Substituir Terminal Board 30.

208500 <Local>COMM BOARD: O tempo de monitoração da configuração expirou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (OFF2)
SERVO: OFF1 (OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração para a configuração expirou.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
0: A transmissão dos dados de configuração de envio foi momentaneamente excedida.
1: A transmissão dos dados de configuração de recepção foi momentaneamente excedida.

Correção: Verificar a linha de comunicação.

208501 <Local>COMM BOARD: Tempo de monitoração dos dados de processo expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi excedido o tempo de monitoração ajustado para a transmissão dos dados de processo via COMM BOARD.
Veja também: p8840 (COMM BOARD Tempo de monitoração)

Correção: - Verificar a linha de comunicação.
- Se repetir a falha, Verificar o tempo de monitoração configurado.
Veja também: p8840 (COMM BOARD Tempo de monitoração)

208502 <Local>COMM BOARD: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (OFF2)
SERVO: OFF1 (OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão com o COMM BOARD foi interrompida.

Correção: - Controlar a linha de comunicação.
- Inspecionar o COMM BOARD.

208504 <Local>COMM BOARD: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os valores atuais e/ou nominais cíclicos não foram transmitidos a tempo durante o momento configurado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Verificar o telegrama de parametrização (Ti, To, Tdp, etc.).

208510 <Local>COMM BOARD: Dados de configuração de envio inválidos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (OFF2)
SERVO: OFF1 (OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os dados de configuração de envio não foram aceitos pelo COMM BOARD.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Valor de resposta da verificação dos dados de configuração de envio.

Correção: Verificar os dados de configuração de envio.

208511 <Local>COMM BOARD: Dados de configuração de recepção inválidos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados de configuração de recepção não foram aceitos pelo dispositivo de acionamento.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Valor de resposta da verificação dos dados de configuração de recepção.
0: Configuração aceita.
1: Estabelecimento de conexão para mais objetos de acionamento do que projetados no dispositivo. Os objetos de acionamento para a troca de dados de processo e sua seqüência são definidos no p0978.
2: Muitas palavras de dados para Input ou Output para um objeto de acionamento. São permitidos no máximo 16 palavras para SERVO e VECTOR, e no máximo 5 palavras para A_INF, TB30, TM31 e CU320.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

3: Número de bytes ímpares para Input ou Output.
4: Dados de ajuste não aceitos para sincronização.
5: Acionamento ainda se encontra em operação cíclica.
6: Sistema de buffer não aceito.
7: Comprimento do canal cíclico muito curto para este ajuste.
8: Endereço do canal cíclico não inicializado.
9: Sistema de 3 buffers não aceito.
10: Erro de DRIVE-CLiQ.
11: Erro de link da Control Unit.
12: CX32 não está em operação cíclica.

Correção: Verificar os dados de configuração de recepção.
Para valor de alarme = 1:
Verificação da lista dos objetos de drive com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0 todos objetos de acionamento da lista são excluídos da troca de dados de processo.

208520 <Local>COMM BOARD: Canal não cíclico com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A memória ou o estado do buffer do canal não cíclico está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Correção: Verificar a linha de comunicação.

208526 <Local>COMM BOARD: Nenhuma conexão cíclica

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Não existe nenhuma conexão cíclica com o comando.

Correção: Estabelecer a conexão cíclica e ativar o comando com a operação cíclica.
Verificar os parâmetros "Name of Station" e "IP of Station" no PROFINET (r61000, r61001).

208530 <Local>COMM BOARD: Canal de mensagens com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A memória ou o estado do buffer do canal de mensagens está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Correção: Verificar a linha de comunicação.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

208550 <Local>PZD Interface, atribuição incorreta de hardware

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A associação do hardware com a interface PZD foi parametrizada incorretamente.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Apenas um dos dois índices é diferente de 99 (Automático).
2: As duas interfaces PZD estão associadas ao mesmo hardware
3: Falta o COMM BOARD associado.
4: CBC10 foi associado à interface 1.
Veja também: p8839 (PZD Atribuição da interface de hardware)

Correção: Corrigir a parametrização (p8839).

208700 <Local>CBC: Comunicação falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
VECTOR: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação CAN.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: O contador de erros para os telegramas de envio excedeu o valor 255 de BUS OFF. O CAN-Controller é desativado pelo Bus.
- Cabo Bus interrompido.
- Cabo Bus não conectado.
- Taxa Baud incorreta.
- Bit Timing incorreto.

2: O estado de nós CAN não foi mais consultado além de seu "Life Time" pelo Master. O "Life Time" resulta do "Guard Time" (p8604[0]) multiplicado pelo "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Cabo Bus interrompido.
- Cabo Bus não conectado.
- Taxa Baud incorreta.
- Bit Timing incorreto.
- Falha no Master.

Nota:
Através do p8641 pode-se configurar a reação de falha como se deseja.
Veja também: p8604 (CBC Node Guarding), p8641 (CBC Abort Connection Option Code)

Correção:
- Verificação do cabo Bus.
- Verificação da taxa Baud (p8622).
- Verificação do Bit Timing (p8623).
- Verificação do Master.

Veja também: p8622 (CBC Taxa de transmissão), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208700 <Local>CBC: Comunicação falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
VECTOR: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um erro na comunicação CAN.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: O contador de erros para os telegramas de envio excedeu o valor 255 de BUS OFF. O CAN-Controller é desativado pelo Bus.
- Cabo Bus interrompido.
- Cabo Bus não conectado.
- Taxa Baud incorreta.
- Bit Timing incorreto.

2: O estado de nós CAN não foi mais consultado além de seu "Life Time" pelo Master. O "Life Time" resulta do "Guard Time" (p8604[0]) multiplicado pelo "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Cabo Bus interrompido.
- Cabo Bus não conectado.
- Taxa Baud incorreta.
- Bit Timing incorreto.
- Falha no Master.

Veja também: p8604 (CBC Node Guarding), p8641 (CBC Abort Connection Option Code)

Correção:
- Verificação do cabo Bus.
- Verificação da taxa Baud (p8622).
- Verificação do Bit Timing (p8623).
- Verificação do Master.

Veja também: p8622 (CBC Taxa de transmissão), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208701 <Local>CBC: Mudança de estado NMT

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF3
VECTOR: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Pre-Operational" ou para "Stopped".
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Pre-Operational".
2: Transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Stopped".
Nota:
Em estado NMT "Pre-Operational" não pode ser transmitido nenhum dado de processo e em estado NMT "Stopped" não pode ser transmitido nenhum dado de processo e nenhum dado de assistência.

Correção: Nenhum necessário.
Confirmar a falha e continuar a operação.

208751 <Local>CBC: Perda de telegrama

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O CAN-Controller perdeu uma mensagem recebida.

Correção: Reduzir os tempos de ciclo das mensagens de recepção.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

208752 <Local>CBC: Contador de erros para Error Passive excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O contador de erros dos telegramas de envio ou de recepção excedeu o valor 127.

Correção: - Verificação do cabo Bus.
- Configurar uma taxa Baud maior (p8622).
- Verificação do Bit Timing e eventual otimização (p8623).
Veja também: p8622 (CBC Taxa de transmissão), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208753 <Local>CBC: Buffer de mensagens excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um buffer de mensagens foi excedido.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Buffer de envio não cíclico (buffer de resposta SDO) excedido.
2: Buffer de recepção não cíclico (buffer de recepção SDO) excedido.
3: Buffer de envio cíclico (buffer de envio PDO) excedido.

Correção: Verificação do cabo Bus.
Configurar uma taxa Baud maior (p8622).
Verificação do Bit Timing e eventual otimização (p8623).
Para valor de advertência = 2:
- Reduzir os tempos de ciclo das mensagens SDO de recepção.
Veja também: p8622 (CBC Taxa de transmissão), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208754 <Local>CBC: Modo de comunicação incorreto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Em modo "Operational" foi realizada uma tentativa de alteração para os parâmetros p8700 ... p8737.

Correção: Passar para o modo "Pre-Operational" ou "Stopped".

208755 <Local>CBC: Objeto não mapeável

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O objeto CANopen não está previsto para o Process Data Object (PDO) Mapping.

Correção: Utilizar um objeto CANopen previsto para o PDO Mapping ou registrar 0.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Os seguintes objetos podem ser mapeados no Receive Process Data Object (RPDO) ou Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex

Somente o subíndice 0 pode ser mapeado para cada objeto indicado.
Nota:
O COB-ID não pode ser definido corretamente enquanto A08755 estiver presente.

208756 <Local>CBC: Número de bytes mapeados excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número bytes dos objetos mapeados excede o tamanho de telegrama para dados úteis. São permitidos no máximo 8 bytes.

Correção: Mapear menos objetos ou objetos com menor tipo de dado.
Veja também: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

208757 <Local>CBC: Definir COB-ID como inválido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para o modo online o respectivo COB-ID deve ser definido como inválido antes do mapeamento.
Exemplo:
O mapeamento para RPDO 1 deverá ser alterado (p8710[0]).
--> definir p8700[0] = C00006E0 hex (COB-ID inválido)
--> configurar p8710[0] como desejado
--> registrar COB-ID válido p8700[0]

Correção: Passar o COB-ID para inválido.

208758 <Local>CBC: Número de canais PDO muito baixo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número de canais PDO no p8740 está configurado em 0 ou é muito baixo.
Veja também: p8740 (CBC Distribuição dos canaisl)

Correção: O número de canais configurados no p8740 deve ser maior ou igual ao número de PDOs.
Para isso existem 2 opções:
Aumentar o número de canais no p8740 e confirmar a seleção com p8741.
Reduzir o número de PDOs quando se invalida o COB-ID.
Veja também: p8740 (CBC Distribuição dos canaisl), p8741 (CBC PDO Confirmação de configuração)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

208759 <Local>CBC: COB-ID de PDO existente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi atribuído um COB-ID de PDO existente.

Correção: Selecionar outro COB-ID de PDO.

213000 <Local>Licença insuficiente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: - para as unidades de acionamento, as opções que requerem uma licença são executadas mas as licenças não são suficientes.
- ocorreu um erro quando verificando a existência de licenças.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
0:
As licenças existentes não são suficientes.
1:
Uma licença adequada não pode ser determinada com o cartão de memória pois os dados solicitados para a licença foram removidos na operação.
2:
Uma licença adequada não pode ser determinada como um erro ocorreu quando lia os dados solicitados para a licença no cartão de memória.
3:
Uma licença adequada não pode ser determinada como tem um erro de checksum na tecla de licença.
4:
Erro ocorreu quando checando a licença.

Correção: Para valor do alarme = 0:
São necessárias outras licenças que deverão ser ativadas (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 1:
Inserir novamente o cartão de memória adequado no sistema em estado desligado.
Para valor do alarme = 2:
Especificar e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 3:
Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 4:
- Executar POWER ON.
- Atualizar a versão antiga de Firmware.
- Contatar a Hotline.

213001 <Local>Checksum da licença com erro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi detectado um erro durante a verificação do checksum do License Key.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).

230001 <Local>Módulo de potência: Sobrecorrente

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou uma sobrecorrente.
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Motor com curto-circuito ou falha à terra.
- Modo V/f: Rampa de aceleração configurada muito pequena.
- Modo V/f: Corrente nominal do motor muito maior do que do Motor Module.
- Alimentação: Altas correntes de descarga e de recarga durante o colapso de tensão de rede.
- Alimentação: Altas correntes de recarga durante a sobrecarga motora e colapso da tensão DC-Link.
- Alimentação: correntes de curto-circuito durante a ligação devido a falta da bobina de comutação.
- Os cabos de potência não estão corretamente conectados.
- Os cabos de potência excedem o comprimento máximo permitido.
- Cabo de potência com defeito.

Causas adicionais para o dispositivo de ligação paralela (r0108.15 = 1):
- Um módulo de potência desativou devido a uma falha à terra.
- O controle de corrente de circulação é muito lento ou foi configurado muito dinâmico.

Identificação de falha (r0949, valor em Bits):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Nota:
Falha = 0 meios que a fase com sobrecorrente não é conhecido (ex. para dispositivo Blocksize).

Correção:
- Controlar os dados do motor, executar a colocação em funcionamento se necessário.
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela-triângulo).
- Modo V/f: Aumentar a rampa de aceleração.
- Modo V/f: Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.
- Alimentação: Verificar a qualidade de rede.
- Alimentação: Reduzir a carga motora.
- Alimentação: Conexão correta da bobina de comutação da rede.
- Controlar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou a uma falha à terra.
- Controlar os comprimentos dos cabos de potência.
- Substituir módulo de potência.

Para dispositivo de ligação paralela (r0108.15 = 1) também vale o seguinte:
- Verificar os limites da monitoração de falha à terra (p0287).
- Verificar a configuração do controle de DC-Link (p7036, p7037).

230002 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O módulo de potência detectou sobretensão no DC-Link.
- O motor retorna muita energia.
- Dispositivo de alta tensão.
- Na operação com VSM a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM é diferente da atribuição de fases no módulo de potência.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Tensão DC-Link [1 Bit = 100 mV].
Para SINAMICS GM/SM aplica-se:
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
32: Sobretensão no DC-Link parcial negativo (VdcP)
64: Sobretensão no DC-Link parcial positivo (VdcN)
96: Sobretensão em ambos DC-Links parciais

Correção:
- aumentar o tempo da rampa- descida.
- ativar o controlador de tensão DC link.
- usar um resistor de frenagem ou Active Line Module.
- aumentar o limite de corrente da fonte ou usar um módulo maior (para the Active Line Module).
- verificar a tensão do dispositivo.
- verificar e corrigir a fase atribuída no VSM e no módulo de potência.

Veja também: p0210, p1240

230003 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, subtensão

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou subtensão no DC-Link.
- Queda de rede.
- Tensão de rede abaixo do valor admissível.
- Interrupção ou falha da alimentação de rede.

Nota:
O limite de monitoração da subtensão no DC-Link é o mínimo a partir dos seguintes valores:
- para um cálculo, consultar (p0210).

Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação de tensão e observar as mensagens de erro da alimentação de rede se necessário.

Nota:
O sinal de operacional da alimentação r0863 deve estar ligado com as respectivas entradas p0864 do drive.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

230004 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do radiador do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Valor de falha (r0949):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05000.
Veja também: p1800 (Freqüência de pulsos)

230005 <Local>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência foi sobrecarregado (r0036 = 100 %).
- A corrente nominal permitida do módulo de potência foi excedido por muito tempo.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
I2t [100 % = 16384].

Correção: - Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar as correntes nominais do motor e módulo de potência.
Veja também: r0036, r0206, p0307

230006 <Local>Módulo de potência: Thyristor Control Board

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Thyristor-Control-Board (TCB) do Basic Line Module acusa uma falha.
- Não existe nenhuma tensão de rede.
- O contator de rede não está fechado.
- A tensão de rede está muito baixa.
- Freqüência de rede fora da faixa permitida (45 ... 66 Hz).
- Existe um curto-circuito no DC-Link.
- Existe uma falha à terra no DC-Link (durante a fase de pré-carga).
- Alimentação de tensão do Thyristor Control Board fora da faixa nominal (5 ... 18 V) e tensão de rede > 30 V.
- Existe um erro interno no Thyristor-Control-Board.

Correção: Os erros são armazenados no Thyristor Control Board e deverão ser quitados. Para isso deve-se desligar a tensão de alimentação do Thyristor Control Boards pelo menos por 10 s!
- Controlar a tensão de rede.
- Verificar e eventualmente ativar o contator de rede.
- Verificar o tempo de monitoração (p0857) e aumentá-lo se necessário.
- Se necessário, observar as outras mensagens do módulo de potência.
- Verificar o DC-Link quanto a curto-circuito ou a uma falha à terra.
- Avaliar os LEDs de diagnóstico no Thyristor Control Board.

230008 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O módulo de potência descobriu que o valor do telegrama cíclico da Control Unit não foi atualizado pontualmente para pelo menos dois ciclos de clock dentro de um intervalo de tempo de 20 ms.

Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- para projetos com o objeto de acionamento VECTOR, verificar se p0117 = 6 tem que ser ajustado na Control Unit.
Veja também: p0117 (Modo Processamento do tempo limite do controlador de Corrente)

230010 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Unidade de Controle e o respectivo módulo de potência está danificada.
Os telegramas de valor nominal cíclicos da Unidade de Controle não foram recebidas pontualmente pelo módulo de potência em pelo menos um ciclo.

Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.

230011 <Local>Módulo de potência: Queda de fase de rede no circuito de corrente principal

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No módulo de potência foi identificada queda de fase de rede.
- O fusível de uma fase do circuito de corrente principal desarmou.
- A ondulação da tensão DC-Link excede o valor limite permitido.

Correção: Verificação dos fusíveis do circuito de corrente principal.

230012 <Local>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, interrupção de fio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A conexão com um dos sensores de temperatura na unidade de potência está interrompida.
Valor da falha (r0949, interpretação hexadecimal):
Bit 0: Slot do módulo (slot eletrônico)
Bit 1: Entrada de ar
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2

Correção: Entre em contato com o fabricante.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230013 <Local>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura no Módulo Motor está em curto-circuito.
Valor da falha (r0949, interpretação hexadecimal):
Bit 0: Slot do módulo (slot eletrônico)
Bit 1: Entrada de ar
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2

Correção: Entre em contato com o fabricante.

230016 <Local>Módulo de potência: Alimentação de carga desligada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para CU31x e CUA31 temos:
A tensão DC-Link é muito baixa.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Tensão DC-Link em [V].

Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Sob determinadas circunstâncias a alimentação de rede AC não está ligada.

230017 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente do hardware acionado muitas vezes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite de corrente do hardware na respectiva fase (veja A30031, A30032, A30033) foi acionado muitas vezes. O número de ultrapassagens permitido está em função do tipo do módulo de potência.
Para a alimentação aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Carga da alimentação muito grande.
- Voltage Sensing Module conectado incorretamente.
- Falta a bobina de comutação ou tipo incorreto.
- Módulo de potência com defeito.

Para o Motor Module aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência.
- Os cabos de potência excedem o comprimento máximo permitido.
- Carga de motor muito elevada.
- Cabo de potência com defeito.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Correção: Para a alimentação aplica-se:
- Verificar as configurações do controlador, se necessário, zerar e identificar o controlador (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Reduzir a carga, eventualmente elevar a capacitância do DC-Link ou empregar uma alimentação maior.
- Verificar a conexão do Voltage Sensing Module opcional.
- Verificar a conexão e os dados técnicos da bobina de comutação.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou aterramento incorreto.
- Substituir módulo de potência.

Para o Motor Module aplica-se:
- Verificar os dados do motor.
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela-triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou aterramento incorreto.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir módulo de potência.

230020 <Local>Módulo de potência: Configuração não é aceita

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma configuração é solicitada que não é suportada para módulo de potência.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
0:
Operação autônoma é solicitada mas não é suportada.

Correção: Para Identificação de falha = 0:
Se a proteção de tensão interna é ativada (p1231 = 3), desative se necessário.
Veja também: p1231 (Curto-circuito do induzido/freio DC, configuração)

230021 <Local>Módulo de potência: Falha à terra

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou uma falha à terra.
- Falha à terra nos cabos de potência.
- Curto-circuito ou falha à terra no motor.
- Transformador de corrente com defeito.

Causa adicional na CU310/CUA31:
- Quando o freio é ativado, este gera a ativação da monitoração de corrente contínua do hardware.
- Causa adicional em dispositivos de ligação paralela (r0108 Bit 15 = 1):
- O controle de corrente de circulação é muito lento ou foi configurado muito dinâmico.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Valor absoluto, corrente total [32767 = 271 % corrente calculada].

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção:
- Controlar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar o motor.
- Verificar o transformador de corrente.

Para CU310/CUA31 também temos:
- Verificar cabos e contatos da conexão do freio (possível fio interrompido).

Para dispositivos de ligação paralela (r0108.15 = 1) também vale o seguinte:
- Verificar os limites da monitoração de falha à terra (p0287).
- Verificar a configuração do controle de DC-Link (p7036, p7037).

Veja também: p0287 (Monitoração de aterramento, valores limites)

230022 <Local>Módulo de potência: Monitoração V ce

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: No módulo de potência fio acionada a monitoração da tensão Kollektor-Emitter (V_ce) do semicondutor.

Possíveis causas:
- Cabo de fibra óptica interrompido.
- Falta alimentação de tensão do módulo de ativação IGBT
- Curto-circuito na saída do Motor Module.
- Semicondutor defeituoso no módulo de potência.

Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Curto-circuito na fase U
Bit 1: Curto-circuito na fase V
Bit 2: Curto-circuito na fase W
Bit 3: Liberação do emissor de luz com defeito
Bit 4: Interrupção do sinal de erro de soma V_ce
Veja também: r0949 (Valor de falha)

Correção:
- Verificar o cabo de fibra óptica e, se necessário, substituir.
- Verificar a alimentação de tensão do módulo de ativação IGBT (24 V).
- Controlar as conexões dos cabos de potência.
- Selecionar e substituir o semicondutor defeituoso.

230023 <Local>Módulo de potência: Advertência de sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Veja também: r0037

Correção:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230024 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Veja também: r0037

Correção:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

230025 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do chip

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura de chip do semicondutor excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Identificação de falha (r0949):
Diferença de temperatura entre radiador e chip [1 Bit = 0.01 °C].

Correção:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05001.
Veja também: r0037

230027 <Local>Módulo de potência: Pré-carga do DC-Link, monitoração de tempo

Valor de mensagem: Sinais de liberação: %1, estado: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O DC-Link do módulo de potência não pôde ser pré-carregado durante o tempo esperado.
1) Não há tensão de rede conectada.
2) O contator da rede/ chave secundária da rede não foi fechada.
3) A tensão da rede está muito baixa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

4) Valor da tensão da rede inadequado (p0210).
5) O pré-carregamento dos resistores está esquentando demais como tinham muitas operações de pré-carregamento por unidade de tempo.
6) O pré-carregamento dos resistores está esquentando demais como a capacitância do DC link está muito alta.
7) O pré-carregamento dos resistores está esquentando porque não há "pronto para operação" da fonte (r0863.0), ligar no DC link.
8) O pré-carregamento dos resistores está esquentando como o contator de rede foi fechado durante a descarga rápida do DC link através do Braking Module.
9) O DC link tem uma falha a terra ou um curto- circuito.
10) O circuito de pré-carregamento apresenta possível defeito (apenas para unidades de chassis).
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Falta liberações internas do módulo de potência (16 Bit inferior):
(Representação codificada por bits invertida, FFFF hex -> todas liberações internas presentes)
Bit 0: Alimentação de tensão da ativação IGBT desativada
Bit 1: Reservado
Bit 2: Reservado
Bit 3: Detectado falha à terra
Bit 4: Entrada da corrente de pico
Bit 5: I2t excedido
Bit 6: Modelo térmico de sobretemperatura calculado
Bit 7: (Radiador, módulo de ativação do módulo de potência) sobretemperatura medida
Bit 8: Reservado
Bit 9: Sobretensão detectada
Bit 10: Módulo de potência finalizou a pré-carga, pronto para habilitar pulsos
Bit 11: Falta terminal STO
Bit 12: Sobrecorrente detectada
Bit 13: Curto-circuito induzo ativo
Bit 14: Falha de DRIVE-CLiQ ativo
Bit 15: Identificado erro Uce, transistor insaturado devido a sobrecorrente/curto-circuito
Estado do módulo de potência (16 Bit superior, número hexadecimal):
0: Estado de falha (esperar pelo OFF e confirmação de falha)
1: Bloqueio de religação (esperar pelo OFF)
2: Sobretensão detectada -> Mudança de estado de falha
3: Subtensão detectada -> Mudança em estado de falha
4: Esperar abrir contator de ponte -> Mudança em estado de falha
5: Esperar abrir contator de ponte -> Mudança em bloqueio de religação
6: Colocação em funcionamento
7: Pronto para pré-carga
8: Pré-carga iniciada, tensão DC-Link menor que a tensão mínima de ligar
9: Pré-carga em andamento, tensão DC-Link, fim da pré-carga não detectada
10: Esperar pelo fim do tempo de estabilização do contator principal depois de concluída a pré-carga
11: Pré-carga concluída, pronto para liberação de pulsos
12: Detectada a ativação do terminal STO no módulo de potência
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

Correção: Em geral:
- Verificar a tensão da rede nos terminais de entrada.
- Verificar a tensão de rede ajustada (p0210).
- As seguintes aplicações para unidades booksize: Aguarde (aprox. 8 min.) até o pré-carregamento dos resistores tem baixa ventilação. Para este propósito, é preferível desconectar a fonte da rede.
Para 5):
- Observe cuidadosamente a frequência de pré-carregamento permitida (Consultar Manual do equipamento apropriado).
Para 6):
- Verificar a capacitância total do DC link e se necessário, reduzir de modo correspondente a capacitância máxima permitida do DC link (Consultar Manual do equipamento apropriado).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Para 7):
- Interligar o sinal de pronto para operação da fonte (r0863.0) na lógica de habilitação do acionamento conectado no DC link.
Para 8):
- Verificar as conexões do contator de rede externo. O contator de rede deve ser aberto durante a descarga rápida do DC link.
Para 9):
- Verificar a falha de terra relativa ao DC link ou curto- circuito.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

230031 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase U

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase U. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha- fechada está parametrizado errado.
- Falha no motor ou nos cabos de força.
- Os cabos de força excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito no módulo de potência.
Nota:
Alarme A30031 sempre ocorre se o limite de corrente de hardware por fase U, V ou W em uma Power Module.

Correção:
- Verificar os dados do motor.
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela-triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou aterramento incorreto.
- Verificar os comprimentos dos cabos de potência.

230032 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase V. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha- fechada está parametrizado errado.
- Falha no motor ou nos cabos de força.
- Os cabos de força excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito no módulo de potência.
Nota:
Alarme A30031 sempre ocorre se o limite de corrente de hardware por fase U, V ou W em uma Power Module.

Correção:
- Verificar os dados do motor.
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela-triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou aterramento incorreto.
- Verificar os comprimentos dos cabos de potência.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230033 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase W

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase W. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha- fechada está parametrizado errado.
- Falha no motor ou nos cabos de força.
- Os cabos de força excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito no módulo de potência.

Nota:
Alarme A30031 sempre ocorre se o limite de corrente de hardware por fase U, V ou W em uma Power Module.

Correção:
- Verificar os dados do motor.
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela-triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou aterramento incorreto.
- Verificar os comprimentos dos cabos de potência.

230035 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Temperatura do ar de entrada do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
Para módulos de potência refrigerados a ar o limite é de 55 °C.
- Temperatura ambiente muito alta.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Correção:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05002.

230036 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do módulo eletrônico

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura na ranhura do módulo de conversão do acionamento excedeu a temperatura limite permitida.
- Ventilação insuficiente, falha no ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [1 bit = 0.1 °C].

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05003.

230037 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura no retificador do módulo de potência excedeu o limite de temperatura permitida.
- Ventilação insuficiente, falha no ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- Falha na fase da rede.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [1 bit = 0.01 °C].

Correção: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as fases de rede.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05004.

230038 <Local>Módulo de potência: Monitoração do ventilador do capacitor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O ventilador do capacitor acusa um sinal de falha.

Correção: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230039 <Local>Módulo de potência: Falha do ventilador do capacitor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: B_INF

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ventilador do capacitor falhou.

Correção: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230040 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falha na fonte 24V do módulo de potência.
- O limite de 16V foi excedido por mais que 3 ms.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
24 V voltage [1 bit = 0.1 V].

Correção: Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de potência.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230041 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Falha na fonte de alimentação de 24 V da unidade de potência.
- O limite de supervisão de 16 V foi excedido.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
tensão de 24 V [1 bit = 0,1 V].

Correção: Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de potência.

230042 <Local>Módulo de potência: Duração de operação do ventilador alcançada ou excedida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A duração máxima de operação do ventilador no módulo de potência é configurada no p0252.
Esta mensagem indica o seguinte:
Valor de falha (r0949, representação decimal):
0: A duração máxima de operação do ventilador é alcançada em 500 horas.
1: A duração máxima de operação do ventilador foi excedida.

Correção: Substituir o ventilador do módulo de potência e resetar o contador de horas de operação para 0 (p0251 = 0).
Veja também: p0251 (Módulo de potência, ventilador, contador de horas de operação), p0252 (Módulo de potência, ventilador, tempo de operação máxima)

230043 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: As seguintes considerações de aplicam para CU31x:
Sobretensão da fonte de alimentação de 24 V da unidade de potência.
- o limite de supervisão de 31,5 V foi excedido por mais que 3 ms.
Valor da falha (r0949):
tensão de 24 V [1 bit = 0,1 V].

Correção: Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de potência.

230044 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: As seguintes considerações de aplicam para CU31x:
Falha na fonte de alimentação de 24 V da unidade de potência.
- o limite de supervisão de 32,0 V foi excedido.
Valor da falha (r0949):
tensão de 24 V [1 bit = 0,1 V].

Correção: Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de potência.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230045 <Local>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: As seguintes considerações de aplicam para CU31x:
Falha na fonte de alimentação da unidade de potência.
- a monitoração de tensão na placa DAC sinalizou uma falha de sobretensão no módulo.
Correção: Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de potência e substituir o módulo se necessário.

230046 <Local>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Antes do último restart ocorreu um problema na alimentação de tensão de para o módulo de potência.
- A monitoração de tensão no FPGA interno do PSA sinaliza uma falha de subtensão no módulo.
Valor de falha (r0949):
Valor do registro de falha de tensão.
Correção: Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de potência e substituir o módulo se necessário.

230047 <Local>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Sistema de refrigeração: Falha - Fluxo não alcançou o valor de falha
Correção:

230050 <Local>Módulo de potência: Alimentação com sobretensão

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Para CU31x e CUA31 temos:
A monitoração de tensão no DAC-Board sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.
Correção: - Verificar a alimentação de tensão da Control Unit (24 V).
- Substituir o módulo se necessário.

230052 <Local>Dados EEPROM incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Dados de EEPROM incorretos para o módulo de potência.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
0: Os dados EEPROM lidos pelo módulo de potência são inconsistentes.
1: Os dados EEPROM não são compatíveis com o Firmware da aplicação do módulo de potência.

Correção: Para o valor de falha = 0:
Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados EEPROM.
Para o valor de falha = 1:
Para CU31x e CUA31 temos:
Atualização do Firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230062 <Local>O contator de passagem foi aberto abaixo da corrente

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O contator de passagem da fonte foi danificado por estar aberto (tempo do número múltiplo) enquanto estava conduzindo corrente.
Causas possíveis:
- Programada a abertura abaixo da carga pode ser necessário, por exemplo, para proteger o conjunto de conversão do acionamento no evento de uma falha a terra em Fuso de alta freqüência.
- Controle de operação incorreto da fonte pode causar o chaveamento do contator abaixo da carga.
Se, apesar de uma falta de habilitação na operação, a fonte descreve ativação do monitoramento da energia do DC link.

Correção: Para evitar maiores danos o conjunto completo do conversor do acionamento, é recomendado substituir a fonte danificada.

230070 <Local>O ciclo solicitado pelo módulo de potência não é suportado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Aplicações seguintes para CU31x e CUA31:
Foi solicitado um ciclo que não é suportado para a fonte.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
Aplicações seguintes para CU31x e CUA31:
0: O ciclo de controle de corrente não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: Problema de comando interno (distância entre os instantes RX e TX muito pequeno).
3: Problema de comando interno (TX breve instante).

Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
O módulo de potência dá suporte aos seguintes ciclos:
62.5 µs, 125 µs, 250 µs e 500 µs
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Para CU31x e CUA31 temos:
0: Ajuste de um ciclo de controle de corrente permitido.
1: Ajuste de um ciclo DRIVE-CliQ permitido.
2/3: Consultar o fabricante (possível versão incompatível de Firmware).

230071 <Local>Nenhum novo valor real recebido do módulo de potência

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para CU31x e CUA31 temos:
Falhou mais de um telegrama de valor real do módulo de potência.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Verificar a interface (ajuste e fixação) com o módulo de potência.

230072 <Local>Não é possível transmitir mais nenhum setpoint ao módulo de potência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para CU31x e CUA31 temos:
Não foi possível transmitir mais de um telegrama de setpoint ao módulo de potência.
Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Verificar a interface (ajuste e fixação) com o módulo de potência.

230073 <Local>Processamento de valores reais / nominais não está mais sincronizado com o DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para CU31x e CUA31 temos:
A comunicação com o módulo de potência não está mais sincronizada com o DRIVE-CLiQ.
Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Esperar até restabelecer a sincronização.

230074 <Local>Erro de comunicação com o módulo de potência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Não é possível mais nenhuma comunicação através do contato de encaixe com o módulo de potência.
Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Substituir ou o módulo da CU ou o módulo de potência. Para saber qual dos dois componentes deverá ser substituído, pode-se testar combinações alternadas com outros objetos (funcionais), mas se tais objetos não estiverem disponíveis, então os dois componentes deverão ser enviados.

230105 <Local>LT: Determinação de valor atual com erro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No Power Stack Adapter (PSA) foi detectado pelo menos um canal de valor atual com erro.
Os canais de valor atual com erros são indicados no parâmetro de diagnose a seguir.
Correção: Avaliar parâmetro de diagnose.
Para o canal de valor atual que está com erro, verificar e eventualmente substituir os componentes.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230502 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A fonte de alimentação detectou sobretensão no DC link com uma enibição de pulso.
- Tensão do dispositivo muito alta.
- Reator de linha dimensionado errado.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Tensão do DC link [1 bit = 100 mV].
Veja também: r0070 (Tensão DC-Link, valor atual)

Correção:
- Verificar a tensão do dispositivo (p0210).
- Verificar o dimensionamento do reator de linha.
Veja também: p0210 (Tensão de conexão dos dispos.)

230600 <Local>SI MM: STOP A ativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" independente do acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro e ativou o STOP A (cancelamento de pulsos através do atalho de desligamento de safety do Motor Module).
- A dinamização forçada do atalho de desligamento de safety do Motor Module falhou.
- Reação conseqüente da falha F30611 (defeito em um canal de monitoração).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.
1005: Pulsos cancelados, mesmo que um STO não foi ativado e não existe nenhum STOP A interno.
1010: Pulsos habilitados, mesmo que um STO foi ativado ou existe um STOP A interno.
1020: Erro no Internal software função "Proteção de tensão interna". A "Proteção de tensão interna" função é retirada. Um STOP A que não pode ser reconhecido está inibido.
9999: Reação conseqüente da falha F30611.

Correção:
- Selecionar o torque desativado com segurança e depois retirar seleção.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para Identificação de falha = 1020:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o Motor Module.
Para Identificação de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F30611 existente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <Local>SI MM: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A função "Safety Integrated" independente do acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre a Control Unit e o MM e ativou o STOP F.
Como conseqüência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9858) parametrizado, é indicada a falha F30600 (SI MM: STOP A ativado).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.
1 até 999:
Número do dado da comparação cruzada que causou esta falha. Este número também é indicado no r9895.
1: Ciclo de monitoração SI (r9780, r9880).
2: Habilitação SI de funções seguras (p9601, p9801). Somente os Bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.
3: SI Comutação SGE, tempo de tolerância (p9650, p9850).
4: SI Tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).
5: Habilitação SI de controle de frenagem segura (p9602, p9802).
6: SI Motion, habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).
7: SI Tempo de retardo para cancelar pulsos com Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI Endereço PROFIsafe (p9610, p9810).
1000: Temporizador de controle expirou. Durante um período correspondente aproximado 5 * p9850 ocorreram muitos processos de ativação nas entradas seguras da Control Unit, ou STO (incluindo respostas subseqüente) foi chaveada em alta freqüência através de PROFIsafe/TM54F.
1001, 1002: Erro de inicialização timer de alteração/timer de controle.
2000: Estado de seleção STO diferente na Control Unit e Motor module.
2001: Resposta diferente do cancelamento seguro de pulsos na Control Unit e Motor Module.
2002: Estado diferente do temporizador de retardo SS1 na Control Unit e Motor module.

Correção: Para valores de falha = 1 até 5 e 7 até 999:
- Verificar dados de registro- cruzado que resultaram em uma STOP F.
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualização do software do Motor Module.
- Atualização do software da Control Unit.

Para Identificação de falha = 6:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualização do software do Motor Module.
- Atualização do software da Control Unit.

Para Identificação de falha = 1000:
- Verificar as ligações das entradas de segurança- relevantes (SGE) na Control Unit (problemas de contato).
- PROFIsafe: retificar contatos problemas/falhas no PROFIBUS master/PROFINET controller. - verificar as ligações na entrada fail-safe no TM54F (problemas de contato).

Para Identificação de falha = 1001, 1002:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualização do software do Motor Module.
- Atualização do software da Control Unit.

Para Identificação de falha = 2000, 2001, 2002:
- Verificar o tempo de tolerância de comutação SGE e se necessário, aumentar o valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar as ligações das entradas de segurança- relevantes (SGE) (problemas de contato).
- Verificar a causa da seleção STO no r9772. Ativar as funções (p9501=1) pode também ser selecionado a causa STO.
- Substituir o Motor Module envolvido.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SGE: Entrada relevante- segurança
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde a categoria Stop 1 aciona EN60204)
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill
SMM: ver r9772

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230620 <Local>SI MM: Torque desativado com segurança está ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Torque desativado com segurança" foi selecionada no Motor Module (MM) através do terminal de entrada e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230621 <Local>SI MM: Safe Stop 1 ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada no Motor Module (MM) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

230625 <Local>SI MM: Sinal de vida nos dados de segurança está com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" independente do acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro no sinal de vida dos dados do Safety entre a Control Unit (CU) e o MM e ativou o STOP F.
- A comunicação DRIVE-CLiQ falhou ou foi interrompida.
- Ocorreu um timeout do Safety Software.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Selecionar o torque desativado com segurança e depois desselecionar.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Não desselecionar necessariamente todas funções de acionamento necessárias.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230630 <Local>SI MM: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento- básico "Safety Integrated" função no Motor Module (MM) detectou um erro no controle de frenagem e iniciou um STOP A.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
10:
Falha na operação "abertura do freio".
- Parâmetro p1278 ajuste incorreto.
- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verificar se a liberação do freio para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Falha a terra no cabo do freio.
30:
Falha na operação "fechamento do freio".
- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verificar se a liberação do freio para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Curto- circuito no circuito de frenagem.
40:
Falha no estado "freio fechado".
60, 70:
Falha no circuito de controle de frenagem da Control Unit ou falha na comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle do freio).
Nota:
As seguintes causas podem aplicar os valores de falha:
- Cabo do motor não está conectado corretamente.
- Defeito no circuito de controle do Motor Module.

Correção: - Verificar o parâmetro p1278 (para SBC, só p1278 = 0 é permitido).
- Selecionar o torque desativado com segurança e depois retirar seleção.
- Controlar conexão do freio de retenção do motor.
- Controlar função do freio de retenção do motor.
- Controlar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com os ajustes EMV (ex.: conectar o cabo do motor e os condutores do freio estão conectados com a placa e os conectores do motor estão bem conectados.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Operação com Safe Brake Module:
- Verificar a conexão do Safe Brake Module.
- Substituir o Safe Brake Module.
Nota:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

230640 <Local>SI MM: Erro no atalho de desligamento do segundo canal

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Motor Module detectou um erro na comunicação com o comando de nível superior ou com o TM54F para a transmissão das informações relacionadas à segurança.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para comando de nível superior aplica-se:
- Controlar o endereço PROFIsafe no comando de nível superior e no Motor Module e, se necessário, ajustar.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Para TM54F executar os seguintes passos:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

No geral aplica-se o seguinte:
- Atualizar o software do Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9810 (SI Endereço PROFIsafe (Motor Module))

230649 <Local>SI MM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated no Motor module.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função Safety Integrated e executar POWER ON.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230650 <Local>SI MM: Teste de aprovação necessário

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" no Motor module requer um teste de aprovação.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
130: Parâmetro Safety para o Motor Module não está disponível.
1000: O checksum nominal e o checksum atual no Motor Module não são idênticos (inicialização).
- Pelo menos um dado controlado por checksum está com defeito.

2000: O checksum nominal e o checksum atual no Motor Module não são idênticos (modo de colocação em funcionamento).
- O checksum nominal no Motor Module não foi registrado corretamente (p9899 diferente de r9898).

2003: Teste de aprovação necessário devido à alteração de um parâmetro do Safety.
2005: O Safety Logbook detectou que checksums de segurança sofreram alterações. É necessário executar um teste de aprovação.
3003: Teste de aprovação necessário devido à alteração de um parâmetro do Safety relacionado à um hardware.
9999: Reação conseqüente de outra falha de safety ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para a Identificação de falha = 130:
- Executar a colocação em funcionamento do Safety.
Para a Identificação de falha = 1000:
- Executar novamente a colocação em funcionamento do Safety.
- Substituir o cartão CompactFlash.
Para a Identificação de falha = 2000:
- Verificar os parâmetros do Safety no Motor Module e adaptar o checksum nominal (p9899).
Para a Identificação de falha = 2003, 2005:
- Executar o teste de aprovação e criar o protocolo de aprovação.
O procedimento quando executado um teste final como exemplo de relatório de aceitação são encontrados nas seguintes literaturas:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated
Para a Identificação de falha = 3003:
- Realizar os controles de funcionamento do hardware modificado e criar um protocolo de aprovação.
O procedimento durante o teste de aprovação, assim como um exemplo de protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:
SINAMICS S120 Manual de funcionamento do Safety Integrated
Para Identificação de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para outras falhas existentes do Safety.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9799 (SI Checksum nominal, parâmetro SI (Unidade de controle)), p9899 (SI Checksum nominal, parâmetro SI (Motor Module))

230651 <Local>SI MM: Sincronização com a Unidade de Controle falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" independente do acionamento requer uma sincronização dos intervalos Safety na Control Unit e no Motor Module. Esta sincronização falhou.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Unidade de Controle.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230652 <Local>SI MM: Ciclo de monitoração não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O ciclo de monitoração do Safety Integrated não pode ser mantido devido às condições de comunicação necessárias no sistema.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Atualizar o software do Motor Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230655 <Local>SI MM: Equalização das funções de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante a equalização das funções de monitoração do Safety Integrated da Control Unit (CU) e do Motor Module (MM). A Control Unit e o Motor Module não puderam determinar um bloco conjunto nas funções de monitoração do SI.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- Versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor Module são incompatíveis.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Unidade de Controle.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Unidade de Controle: Unidade de Controle
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230656 <Local>SI MM: Parâmetros do Motor Module incorretos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o Motor Module (MM) no cartão CompactFlash.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
129: Parâmetro danificado do Safety para o Motor Module.
131: Erro interno de software da Control Unit.
255: Erro interno de software do Motor Module.

Correção:
- Executar a colocação em funcionamento do Safety.
- Atualizar o software da Unidade de Controle.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o cartão CompactFlash.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230659 <Local>SI MM: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated no Motor Module (MM) foi rejeitado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação Safety Stopre.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
10: Foi feita a tentativa de liberar a função STO, mesmo que esta não pode ser suportada.
11: Foi feita a tentativa de liberar a função SBC, mesmo que esta não pode ser suportada.
13: Foi feita a tentativa de liberar a função SS1, mesmo que esta não pode ser suportada.
14: Foi feita a tentativa de liberar a monitoração dos movimentos com o comando de nível superior, mesmo que esta não pode ser suportada.
15: 14: Foi feita a tentativa de liberar as funções integradas de monitoração dos movimentos no acionamento embora este não pode ser suportado.
16: Foi feita a tentativa de liberar a comunicação PROFIsafe - embora este não possa ser suportada ou a versão do acionamento PROFIsafe usado na CU e MM é diferente.
Veja também: r9771 (Funções comuns SI (Unidade de controle)), r9871 (SI Funções comuns (Motor Module))

Correção: Para a Identificação de falha = 10, 11, 13, 14, 15, 16:
- Controlar se existem falhas no ajuste de função de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module (F01655, F30655) e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Empregar Motor Module que dá suporte para a função solicitada ("Torque desativado com segurança", "Controle de frenagem segura", "PROFIsafe/PROFIsafe V2", "funções integradas de monitoramento de movimento no acionamento").
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Controle de frenagem segura)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230672 <Local>SI Motion: Software de Control Unit incompatível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O software disponível da Control Unit não dá suporte para a monitoração segura de movimentos baseada no acionamento.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Controlar se existem falhas no ajuste de função de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module (F01655, F30655) e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Empregar Control Unit que dá suporte para a monitoração de movimentos.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

230680 <Local>SI Motion MM: Erro de checksum das monitorações seguras

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O checksum atual calculado e registrado no r9398 pelo Motor Module através dos parâmetros relevantes à segurança não coincide com o checksum nominal salvo no p9399 na última aprovação da máquina.
Foram alterados parâmetros relevantes à segurança ou existe um erro.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
0: Erro de checksum nos parâmetros SI para monitoração de movimentação.
1: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Correção: - Controlar os parâmetros relevantes à segurança e corrigir se necessário.
- Passar o checksum nominal para checksum real.
- Executar POWER ON.
- Executar teste de aprovação.
Nota:
SI: Safety Integrated

230681 <Local>SI Motion MM: Valor de parâmetro incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor do parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.
Nota:
Está mensagem não resulta na reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro com valor incorreto.

Correção: Corrigir o valor de parâmetro.

230682 <Local>SI Motion MM: Função de monitoração não suportada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A habilitação da função de monitoramento no p9301, p9501, p9601 ou p9801 não é suportada nesta versão de firmware.
Nota:
Está mensagem não resulta na reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
30: A versão de firmware no Motor Module é anterior a versão da Control Unit.

Correção: - Desselecionar a respectiva função de monitoração (p9301, p9301, p9303, p9601, p9801).
- Atualizar o Firmware do Motor Module.
Veja também: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801

230683 <Local>SI Motion MM: Falta liberação de SOS/SLS

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: As funções básicas de safety- relevante "SOS/SLS" não é habilitado no p9301 embora outras funções de monitoramento de safety- relevante são habilitadas.
Nota:
Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9301.0).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9301 (SI Motion liberação de funções seguras (Módulo motor))

230685 <Local>SI Motion MM: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função para valor limite "Safely-Limited Speed" (SLS) é melhor que a velocidade que corresponde a uma freqüência limite do encoder de 500 kHz.
Nota:
Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Velocidade máxima permitida.

Correção: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9331 (Valores limites SLS SI Motion (Motor Module))

230688 <Local>SI Motion MM: Sincronização de valor atual não é permitida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Isto não é permitido habilitar para sincronização de valor atual e uma função de monitorização com referência absoluta (SCA/SLP).
Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser reconhecida.

Correção: Desselecionar a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)
Veja também: p9501 (SI Movimento liberação funções segurança (Unidade de Controle))

230700 <Local>SI Motion MM: STOP A ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O acionamento é parado através do STOP A (cancelamento de pulsos via atalho de desligamento do Safety na Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Pulsos não cancelados no tempo parametrizado (p9357) após a seleção da parada de teste.
- Reação conseqüente da mensagem C30706 "SI Motion MM: Monitoramento de aceleração Segura, limite excedido".
- Reação conseqüente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Limitada- Segura excedida".
- Reação conseqüente da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B ativado".

Correção:
- Eliminar a causa da falha na Control Unit.
- Controlar o valor no p9357, aumentar o valor se necessário.
- Controlar o atalho de desligamento da Control Unit (controlar a comunicação do DRIVE_CLiQ).
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30706.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30701.
- Trocar o Motor Module.
- Trocar a Control Unit.

Esta mensagem somente pode ser confirmada em modo de teste de aprovação sem POWER ON através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated

230701 <Local>SI Motion MM: STOP B ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP B (frenagem na rampa OFF3).
Como conseqüência desta falha é emitida a mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A ativado" quando expirar o tempo parametrizado em p9360 ou quando não é alcançado o limite de rotação parametrizado em p9356.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Reação conseqüente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade reduzida de segurança ultrapassada".
- Reação conseqüente da mensagem C30711 "SI Motion MM: Defeito em um canal de monitoração".

Correção:
- Eliminar a causa da falha no comando e executar POWER ON.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01711.

Esta mensagem somente pode ser confirmada em modo de teste de aprovação sem POWER ON através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated

230706 <Local>SI Motion MM: Monitoração de aceleração segura, limite excedido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Depois de iniciar o STOP B ou STOP C, a velocidade excedeu a tolerância configurada.
O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A ativado".

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Controlar o comportamento de frenagem, se necessário, adaptar a tolerância para "Monitoração de aceleração segura" (SBR).
Esta mensagem somente pode ser confirmada em modo de teste de aprovação sem POWER ON através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SBR: Safe Acceleration Monitor (Monitoração de aceleração segura)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9548 (Tolerância da velocidade atual SI Motion SBR (Control Unit))

230707 <Local>SI Motion MM: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O acionamento é parado através da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B ativado".

Correção: - Controlar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo.
- Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser confirmada em modo de teste de aprovação sem POWER ON através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9530 (Tolerância de parada de SI Motion (Control Unit))

230708 <Local>SI Motion MM: STOP C ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: STOP2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP C (frenagem na rampa OFF3).
Depois de expirar o intervalo de tempo parametrizado, é ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação conseqüente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade reduzida de segurança ultrapassada".
Veja também: p9552 (SI Motion, tempo de transição STOP C para SOS(SBH)(Control Unit))

Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230709 <Local>SI Motion MM: STOP D ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP D (frenagem na pista).
Depois de expirar o intervalo de tempo parametrizado, é ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Reação conseqüente da mensagem C30714 "SI Motion: Velocidade reduzida de segurança ultrapassada".
Veja também: p9353 (SI Motion tempo de transição STOP D para SOS (Módulo motor)), p9553 (SI Motion tempo transição STOP D para SOS (SBH) (Control Unit))

Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230711 <Local>SI Motion MM: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoração, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou resultados das monitorações e ativou STOP F. Uma das monitorações não funciona mais confiavelmente, isto é, não é mais possível operar com segurança.
Se pelo menos uma função de monitoração está ativa, então, depois de expirar o estágio de temporizador, é emitida a mensagem C30701 "SI Motion: STOP B ativado". O mensagem ocorre com o valor de mensagem 1031 durante a substituição do hardware de um Sensor Module.
Valor de mensagem (r9749, valor em decimal):
0 ... 999: Número do dado da comparação cruzada que causou esta mensagem. Refere-se à mensagem de segurança C01711 para um dado individual de descrição.
O significado dos valores de mensagem individuais estão descritos na mensagem de segurança C01711 da Contol Unit.
1000: Timer do watchdog expirou. Ocorreu um número excessivo de alterações de sinal nas entradas seguras.
1001: Falha de inicialização do timer do watchdog.
1005: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
1011: Estado do teste de aceitação entre diferentes canais monitorados.
1012: Comprometimento da consistência do valor real do encoder.
1020: Falha de comunicação cíclica entre os canais de monitoração.
1021: Falha de comunicação cíclica entre o canal de monitoração e o Sensor Module.
1023: Erro durante o teste efetivo no Sensor Module.
1030: Falha de encoder detectada por outro canal de monitoração.
1031: Transmissão de dados entre canal de monitoração e o Sensor Module apresenta falhas.
5000 ... 5140: Valores de mensagem do PROFIsafe.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

A importância de valores de mensagens individuais estão descritos em mensagens de segurança C01711 na Control Unit.
6000 ... 6166: Valores de mensagem PROFIsafe (PROFIsafe driver para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).
O importância dos valores de mensagem individual estão descritos na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.
Veja também: p9555 (SI Motion tempo de transição STOP F para STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion, diagnose STOP F)

Correção: Para valor de mensagem = 1030:
- Verificar a conexão do encoder.
- Se necessário, substituir o encoder.

Para valor de mensagem = 1031:
Quando substituir um Sensor Module, executar os seguintes passos:
- Iniciar uma função copiar para o nó identificar no acionamento (p9700 = 1D hex).
- Reconhecer o hardware CRC no acionamento (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.

Aplicar sempre os seguintes:
- Verificar a conexão do encoder.
- Se necessário, substituir o encoder.

Para outros valores de mensagem:
- A importância dos valores de mensagem individual está descrito na Mensagem- Safety C01711 da Control Unit.

Nota:
Está mensagem pode ser reconhecida apenas através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Veja também: p9300 (SI Motion monitoração tempo de ciclo (Módulo motor)), p9500 (SI Motion monitoração de ciclo de clock (Control Unit))

230714 <Local>SI Motion MM: Velocidade limitada de segurança excedida

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9331) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9363).
Valor de mensagem (r9749, representação decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.

Correção:
- Controlar o programa de deslocamento no comando.
- Controlar os limites da "Velocidade limitada de segurança" (SLS) e, se necessário, adaptar (p9331).

Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9331 (Valores limites SLS SI Motion (Motor Module)), p9363 (SI Motion SLS resposta de parada (Motor Module))

230798 <Local>SI Motion MM: Parada de teste em andamento

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A parada de teste está ativa.

Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

230799 <Local>SI Motion MM: Modo de teste de aprovação ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modo de teste de aprovação está ativo. As mensagens de POWER ON das funções seguras de monitoração de movimentos podem confirmadas durante o teste de aprovação com as opções de confirmação do comando de nível superior.

Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aprovação.
Nota:
SI: Safety Integrated

230800 <Local>Módulo de potência: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: SEM

Causa: O módulo de potência detectou pelo menos um erro.

Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

230801 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ forma a Control Unit da rede envolvida.
O tempo de comutação da carga talvez seja muito maior.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit do sinal de vida recebido no telegrama não é ajustado.

Correção: - Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Remover os componentes DRIVE-CLiQ desnecessários.
- Desselecionar as funções desnecessárias.
- Eventualmente elevar os tempos de amostragem (p0112, p0115).
- Substituir o respectivo componente.

230802 <Local>Módulo de potência: Timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Timeout.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230804 <Local>Módulo de potência: CRC

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro CRC do atuador
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230805 <Local>Módulo de potência: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Correção: Substituir módulo.

230809 <Local>Módulo de potência: Informação inválida de ativação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para unidade de controle 3P:
A última palavra de estado de ativação no telegrama de setpoint é identificada na identificação final.
Uma identificação final dessa não é encontrada.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230810 <Local>Módulo de potência: Watchdog Timer

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na inicialização foi detectado que a causa para o Reset anterior foi um excesso do SAC-Watchdog-Timer.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230820 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
Telegrama é menor que o especificado no tamanho do byte ou na lista de recibo.
xx = 03 hex:
Telegrama é maior que o especificado no tamanho do byte ou na lista de recibo.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista de recibo.
xx = 05 hex:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista de recibo.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e a lista de recibo não é compatível.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é aguardado - mas o telegrama de recibo não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é aguardado - mas o telegrama de recibo é um.
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama de recibo é ajustado.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

230835 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida. Os nós não enviam e recebem em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
Tempo de saída no telegrama de lista de recibo.
xx = 40 hex:
Tempo de saída no telegrama de lista enviada.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230836 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
O tipo de telegrama não pode ser enviado.

Correção: Executar POWER ON

230837 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230845 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949,valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante transferência de dados cíclicos alternados.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230850 <Local>Módulo de potência: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software na fonte de alimentação.
Identificação de falha (r0949,valor em decimal):
Apenas para localização de defeitos interno Siemens.

Correção: - Substituir módulo de potência.
- Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230851 <Local>Power unit DRIVE-CLiQ (CU): Falta sinal- de- vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da fonte de alimentação da Control Unit envolvida.
O componente DRIVE-CLiQ não ajustou o sinal- de- vida na Control Unit.
Identificação de falha (r0949,valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal- de- vida do telegrama recebido não esta ajustado.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

230860 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida.
Identificação de falha (r0949,valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
11: Erro CRC e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro Checksum (erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção e telegrama recebido adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é menor que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção e telegrama recebido adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é menor que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo de telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo de telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não confere e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço da fonte de alimentação no telegrama e na lista de recepção não confere.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro no telegrama recebido esta ajustado e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro no telegrama recebido esta ajustado.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

230885 <Local>CU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida.
Os participantes não enviam nem recebem de maneira sincronizada.
Identificação de falha (r0949,valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex 34 dec:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para o modo cíclico.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

230886 <Local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro quando enviando dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo módulo de potência está danificada. Os dados não puderam ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
O tipo de telegrama não confere com a lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

230887 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (fonte de alimentação) envolvida. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro recebido: O telegrama da memória de buffer contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: O telegrama da memória de buffer contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: O telegrama da memória de buffer contém um erro.
xx = 60 hex:
Resposta recebida atrasada durante tempo de execução de medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características de dados muito grande.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230895 <Local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit da rede envolvida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização na transmissão cíclica de dados alternada.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230896 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (módulo de potência) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número do componente.

Correção: - Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

230899 <Local>Módulo de potência: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha na fonte de alimentação que não pode ser interrompida no firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer ser o firmware deste componente for mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância da nova falha pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

230903 <Local>Módulo de potência: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Correção: Para Identificação de falha = 80000000 hex:
- Atualização de firmware da versão antiga.
Para Identificação de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Substituir o módulo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

230907 <Local>Módulo de potência: A configuração do FPGA falhou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software na inicialização dentro do módulo de potência.

Correção: - Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Substituir o módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230920 <Local>Módulo de potência: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm), PT100: R > 375 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm), PT100: R < 30 Ohm).

Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

230999 <Local>Módulo de potência: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um alarme no módulo de potência que não pode ser interrompido para o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais novo do que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o valor deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

231100 <Local>Encoder 1: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder). O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Verificar se os cabos do motor estão na direção correta com a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231101 <Local>Encoder 1: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Verificar se os cabos do motor estão na direção correta com a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231103 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude, faixa R

Valor de mensagem: Pista R: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A amplitude da faixa do sinal de referência (faixa R) fora da largura de banda do encoder 1.
A falha pode ser iniciada quando a faixa de tensão unipolar excedeu ou a amplitude diferencial esta iniciada.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
xxxx hex:
xxxx = Nível do sinal, faixa R (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal unipolar do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
A resposta limite é < 1700 mV and > 3300 mV.
O nível do sinal diferencial nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV - 25/+20 %).
A resposta limite é > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico do erro de amplitude não foi medido ao mesmo tempo com a falha de saída hardware para os Sensor Modules.
O nível do sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.30 = 1, r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.30 = 1, p0437.31 = 1).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do plug.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

231110 <Local>Encoder 1: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Erro de transferência no protocolo da comunicação serial entre o encoder e a avaliação do módulo.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível quiescente incorreto nos dados de rede.
Bit 2: Encoder não responde (Não fornece um bit de início dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Reconhecimento de erro de encoder: O encoder não entendeu a tarefa (pedido) ou não pode executá-la.
Bit 5: Erro interno no acionamento serial: Um modo de comando ilegal foi solicitado.
Bit 6: Timeout em leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo é muito longo (ex: > 64 bits).
Bit 9: Overflow de buffer recebido.
Bit 10: Erro de frame quando é lido duplamente.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de sinal de dados na linha durante o circuito de acionamento mono-estável.
Bit 13: Dados de linha incorretos.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para Identificação de falha, bit 0 = 1:
- Defeito no encoder. F31111 possível fornecer detalhes adicionais.
Para Identificação de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 6 = 1:
- Atualizar o firmware para o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 8 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2).
Para Identificação de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 10 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2, p0449).
Para Identificação de falha, bit 11 = 1:
- Verificar a parametrização (p0436).
Para Identificação de falha, bit 12 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.6).
Para Identificação de falha, bit 13 = 1:
- Verificar os dados de linha,

231111 <Local>Encoder 1: Erro interno do encoder absoluto EnDat

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat forneceu bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Iluminação falhou.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Alimentação do encoder com sobretensão.
Bit 4: Alimentação do encoder com subtensão.
Bit 5: Alimentação do encoder com sobrecorrente.
Bit 6: Necessário trocar a bateria.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 3 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 4 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).

231112 <Local>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

231115 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude na trilha A/B, falha (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 230 mV (observe a freqüência de resposta do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de módulos de sensores para resolvers (ex.: SMC 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o módulo de sensor.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Com sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.

231116 <Local>Encoder 1: Erro de Amplitude na trilha A + B

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude de origem de A^2 + B^2 para encoder 1 não estão na tolerância de largura de banda.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 176 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

231117 <Local>Encoder 1: Inversão do sinal A e B e R com erro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Para o sinal de onda quadrada do encoder (TTL. bipolar. double ended) os sinais A* and B* and R* não estão invertidos com respeito aos sinais A e B e R.
Nota:
Para a CU310, CUA32, D410, SMC30 (só Número de ordem 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), as seguintes aplicações:
Um encoder de onda quadrada sem trilha R é usado e a trilha de monitoramento (p0405.2 = 1) esta ativada.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar os ajustes do p0405: p0405.2 = 1 só é possível se o encoder esta conectado no X520.
- Verificar o encoder/cabo: O sinal de alimentação do encoder TTL e os sinais associados estão invertidos ?
Nota:
Para um encoder de onda quadrada sem trilha R, as seguintes ligações devem ser ajustadas na conexão do encoder:
- Pino 10 (sinal de referência) <--> pino 7 (alimentação do encoder, terra)
- Pino 11 (sinal de referência R invertido) <--> pino 4 (alimentação do encoder)

231118 <Local>Encoder 1: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação em vários ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - esta monitorada no atual controle de tempo de amostra.
O encoder 1 é utilizado como encoder de motor e como reação ao erro ele pode ativar a mudança para o modo sem encoder.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0491, p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

231120 <Local>Encoder 1: Falha na tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Falha da tensão de alimentação para o encoder 1.
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos da tensão operacional estarão girados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense
Bit 1: Sobrecorrente na tensão de alimentação do encoder
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Verificar as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: Verificar a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha Bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231121 <Local>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (NENHUM)
VECTOR: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo. Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231122 <Local>Encoder 1: Falha de tensão na alimentação interna

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha na tensão referência interna de tensão da ASICs para encoder 1.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231123 <Local>Encoder 1: Nível de sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível unipolar (AP/AN or BP/BN) para encoder 1 está fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0 = 1 : Qualquer AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Qualquer BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve ser ajustado na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível de sinal não esta avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões do plug e contatos.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231125 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude sobre controlador na trilha A/B

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 1 excedeu a banda de tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal de 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal de 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D esta sobrecontrolado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor númerico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC 10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para sensor module.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - confira os cabos do encoder e a blindagem contra EMC.
- substituir o encoder ou o cabo do encoder

231126 <Local>Encoder 1: Amplitude AB muito elevada

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero graus é no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de amplitude de erro não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o sensor module.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - confira os cabos do encoder e a blindagem contra EMC.
- substituir o encoder ou o cabo do encoder

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231129 <Local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A31429.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231130 <Local>Encoder 1: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Divergência angular, elétrico: %1, ângulo, mecânico: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Normalização: 32768 dec. = 180 °
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Verificar e, se necessário, corrigir p0431 (trigger via p1990 = 1 se necessário).
- Verificar que os cabos do encoder estão na rota correta com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Se o Hall sensor é utilizado como um equivalente para a faixa C/D, verificar a conexão.
- Verificar a conexão da faixa C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231131 <Local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Encoder absoluto:
Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.
Valor de limite do tangenciamento:
- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.
Encoder incremental:
Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:
- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:
- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes.
O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético estranho.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

231135 <Local>Encoder 1: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. O estado/falha palavra é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

231136 <Local>Encoder 1: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. O estado/falha palavra é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

231137 <Local>Encoder 1: Erro interno ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Apenas para uso interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder

231138 <Local>Encoder 1: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Apenas para uso interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231150 <Local>Encoder 1: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 trabalha incorretamente.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
O valor de falha é um campo de bit. Cada bit criado indica uma funcionalidade com falha.
A ocupação dos bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Erro da pista C/D).
Veja também: p0404 (Configuração de encoder ativa), p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar a configuração correta do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha detalhadamente.

231151 <Local>Encoder 1: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437 (Configuração extendida do Sensor Module)

231400 <Local>Encoder 1: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231401 <Local>Encoder 1: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231405 <Local>Encoder 1: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

231410 <Local>Encoder 1: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231411 <Local>Encoder 1: O encoder EnDat indica alarmes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat contém bits de alarme definidos.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Ultrapassagem da freqüência (rotação muito alta).
Bit 1: Ultrapassagem da temperatura.
Bit 2: A iluminação da reserva de controle foi excedida.
Bit 3: Descarregar a bateria.
Bit 4: Ultrapassar o ponto de referência.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Substituir o encoder.

231412 <Local>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder envia um valor de bit de erro através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Correção:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

231414 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: trilha C: %1, trilha D: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231415 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude na trilha A/B, alarme (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 300 mV (observe a resposta de freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o sensor module.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

231418 <Local>Encoder 1: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

231419 <Local>Encoder 1: Pista A ou B fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A amplitude, fase ou correção de deslocamento para trilha A ou B esta no limite.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / Amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de deslocamento: +/-140 mV
SMC10: Correção de deslocamento: +/-650 mV
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
xxxx1: Mínima correção de deslocamento, trilha B
xxxx2: Máxima correção de deslocamento, trilha B
xxx1x: Mínima correção de deslocamento, trilha A
xxx2x: Máxima correção de deslocamento, trilha B/A
xx1xx: Mínima correção de amplitude, trilha B/A
xx2xx: Máxima correção de amplitude, trilha B/A
x1xxx: Mínima correção de erro de fase
x2xxx: Máxima correção de erro de fase
1xxxx: Mínima correção do cubo
2xxxx: Máxima correção do cubo
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231421 <Local>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Correção: Para a Identificação de falha = 3:
- Para um encoder padrão com cabo, se necessário, contate o fabricante.
- Tarefa correta dos valores de posição das trilhas que são realmente transferidos. Fazer isso, as duas trilhas devem ser conectadas, invertidas, no Sensor Module (trocar A com A* e B com B*) ou, para um encoder programado, verificar o deslocamento da posição zero.

231429 <Local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231431 <Local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

231432 <Local>Encoder 1: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na pista A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal): Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder). O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231443 <Local>Encoder 1: Nível de sinal unipolar C/D fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 1 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

231500 <Local>Encoder 1: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).
Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231501 <Local>Encoder 1: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
Veja também: p0413 (Medição engrenagem, janela tol. do acomp. de posiçao), r0477 (Caixa de transmissão de medição, diferença de posição)

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

231502 <Local>Encoder 1: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

231503 <Local>Encoder 1: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231800 <Local>Encoder 1: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231801 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro na comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal- de- vida recebido no telegrama não esta ajustado.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

231802 <Local>Encoder 1: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Timeout do encoder 1.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
9: Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controle de corrente).
10: Timeout do intervalo médio de tempo.
12: Timeout do intervalo lento de tempo.
999: Timeout ao esperar pelo SYNO, p. ex. um retorno inesperado para o modo acíclico.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Reduzir a freqüência do controle de corrente.

231804 <Local>Encoder 1: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Sensor Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231805 <Local>Encoder 1: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Substituir módulo.

231806 <Local>Encoder 1: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A inicialização do encoder falhou.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
1, 2, 3: Inicialização do encoder com o motor em rotação.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Confirmar falha.

231811 <Local>Encoder 1: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat) e motores integrados (p. ex. p0300 = 401) ou motores externos (p0300 = 2).
Causa 1:
O encoder foi substituído.
Causa 2:
Nova colocação em funcionamento de um motor externo, integrado ou linear.
Causa 3:
Foi substituído o motor com encoder instalado e ajustado.
Causa 4:
Foi executado um update de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2). Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para as causas 1, 2:
Executar o ajuste automático com ajuda da identificação de posição angular. Primeiro incorporar o número de série com p0440 = 1. Confirmar falha. identificação de posição polar ativada com p1990 = 1. Em seguida, verificar a execução correta da identificação de posição polar.
SERVO:
Se no p1980 foi selecionado um procedimento de identificação de posição polar e o p0301 não contém um tipo de motor ajustado de fábrica com o encoder, então o p1990 é ativado automaticamente.
ou
Ajuste através do p0431. Neste caso o novo número de série é incorporado automaticamente.
ou
Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.
Para as causas 3, 4:
Incorporar o número de série com p0440 = 1.

231812 <Local>Encoder 1: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ciclo requisitado pela Control Unit ou RX/TX não é suportado.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
0: Ciclo de aplicação não é suportado.
1: Ciclo DQ não é suportado.
2: Distância entre RX e TX em instantes de tempo muito pequenos.
3: Instante TX muito adiantado no tempo.

Correção:

231813 <Local>Encoder 1: Unidade lógica de hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Correção: Substituir o encoder

231820 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 03 hex:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista recebida não esta compatível.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
xx = 09 hex:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

231835 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. O nó não enviou e recebeu no sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não pode ser recebido.
xx = 22 hex:
Atraso no telegrama da lista recebida.
xx = 40 hex:
Atraso no telegrama da lista enviada.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

231836 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não pode ser enviado na lista.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Executar POWER ON

231837 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231845 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante tranferência alternada de dado cíclico.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231850 <Local>Encoder 1: Avaliação do encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro interno de software no Sensor Module do encoder 1.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
16000: Inicialização do encoder DRIVE-CLiQ erro na aplicação.
16001: Inicialização do encoder DRIVE-CLiQ erro ALU.
16002: Encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI erro na inicialização.
16003: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização de segurança.
16004: Encoder DRIVE-CLiQ erro no sistema interno.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231851 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

231860 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro checksum (Erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não pode ser recebido na lista e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não pode ser recebido na lista.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo de telegrama recebido não pode ser recebido na lista e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo de telegrama recebido não pode ser recebido na lista.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não é possível e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não pode é posível.
xx = 19 hex = 25 dec:
O erro do bit no telegrama recebido esta ajustado e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O erro do bit no telegrama recebido esta ajustado.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

231885 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit. O nó não envia e recebe no sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal-de-vida no telegrama recebido não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de atraso na lista de telegrama recebida.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de atraso na lista de telegrama enviada.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

231886 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvendo a Control Unit. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não esta compatível na lista enviada.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar se a versão de Firmware do encoder (r0148) é compatível com a versão de Firmware da Unidade de Controle (r0018).

231887 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 1). Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 60 hex:
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231895 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

231896 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 1) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número do componente.

Correção:
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

231899 <Local>Encoder 1: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 1, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

231902 <Local>Encoder 1: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231903 <Local>Encoder 1: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231905 <Local>Encoder 1: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parâmetros: %1, informações adicionais: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi detectado um parâmetro incorreto do encoder 1.
Eventualmente o tipo de encoder parametrizado não coincide com o conectado.
O respectivo parâmetro pode ser determinado como segue:
- Determinar o número de parâmetro através da Identificação de falha (r0949).
- Determinar índice de parâmetro (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = informação suplementar, xxxx = parâmetro
Informação suplementar = 0:
Nenhuma informação disponível.
Informação suplementar = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com a monitoração de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
Informação suplementar = 2:
No p0400 existe um código registrado para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor iniciar uma nova identificação de encoder.
Informação suplementar = 3:
No p0400 existe um código registrado para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor selecionar no p0400 um encoder da lista com um número de código < 10000.
Informação suplementar = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
Informação suplementar = 5:
Para o encoder SQW, o valor no p4686 é melhor que no p0425.
Informação suplementar = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser usado com esta versão de firmware.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número 314: Verificar o número de par de polos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de polos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231915 <Local>Encoder 1: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A configuração do encoder 1 está incorreta.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Re- parametrização entre falha/alarme não é permitida.

Correção: Nenhuma re-parametrização entre falha/alarme.

231916 <Local>Encoder 1: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parâmetros: %1, informações adicionais: %2

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um parâmetro do encoder 1 foi detectado como incorreto.
Isso é possível se o tipo de encoder parametrizado não esta compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usando o Identificador de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado no (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro

A falha só é ocorre para encoders com r404[0].10 = 1. Isto corresponde a A31905 para encoders com r404[0].10 = 0.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

231920 <Local>Encoder 1: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do canal: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Lowword Lowbyte: Causa:
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).
Outros valores:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Lowword Highbyte: Número de canal.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

231999 <Local>Encoder 1: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 1 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Veja também: p0491 (Encoder do motor, reação de falha ENCODER)

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

232100 <Local>Encoder 2: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se os cabos do motor estão na direção correta com a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232101 <Local>Encoder 2: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Correção: - Verificar se os cabos do motor estão na direção correta com a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232103 <Local>Encoder 2: Erro de Amplitude, trilha R

Valor de mensagem: Pista R: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude da faixa de sinal de referência (track R) não esta de acordo com a tolerância da largura de banda para encoder 2.
A falha pode ser iniciada quando a faixa de tensão unipolar é excedida ou a amplitude diferencial é iniciada.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
xxxx hex:
xxxx = Nível do sinal, faixa R (sinal com 16 bits).
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
O limite de resposta é < 1700 mV and > 3300 mV.
O nível de sinal nominal diferencial do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor númerico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico do erro de amplitude não é medido ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.
O nível de sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.30 = 1, r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.30 = 1, p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do plug.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

232110 <Local>Encoder 2: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Erro de transferência no protocolo da comunicação serial entre o encoder e a avaliação do módulo.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível quiescente incorreto nos dados de rede.
Bit 2: Encoder não responde (Não fornece um bit de início dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Reconhecimento de erro de encoder: O encoder não entendeu a tarefa (pedido) ou não pode executá-la.
Bit 5: Erro interno no acionamento serial: Um modo de comando ilegal foi solicitado.
Bit 6: Timeout em leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo é muito longo (ex: > 64 bits).
Bit 9: Overflow de buffer recebido.
Bit 10: Erro de frame quando é lido duplamente.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de sinal de dados na linha durante o circuito de acionamento mono-estável.
Bit 13: Dados de linha incorretos.

Correção: Para Identificação de falha, bit 0 = 1:
- Defeito no encoder. F31111 possível fornecer detalhes adicionais.
Para Identificação de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 6 = 1:
- Atualizar o firmware para o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 8 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2).
Para Identificação de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 10 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2, p0449).
Para Identificação de falha, bit 11 = 1:
- Verificar a parametrização (p0436).
Para Identificação de falha, bit 12 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.6).
Para Identificação de falha, bit 13 = 1:
- Verificar os dados de linha,

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232111 <Local>Encoder 2: Erro interno do encoder absoluto EnDat

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat forneceu bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Iluminação falhou.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Alimentação do encoder com sobretensão.
Bit 4: Alimentação do encoder com subtensão.
Bit 5: Alimentação do encoder com sobrecorrente.
Bit 6: Necessário trocar a bateria.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 3 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 4 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).

232112 <Local>Encoder 2: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232115 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude na trilha A/B, falha (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
Como nominal os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25/ +20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta em freqüência do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a o valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para modulos de sensores para resolver (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos do erro de amplitude são medidos ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o sensor module.

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Com sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.

232116 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude na trilha A + B

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude para a raiz de A^2 + B^2 para encoder 2 não estão dentro da tolerância de largura de banda.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível de sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV a 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 176 mV (observe que a resposta em freqüência do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos do erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232117 <Local>Encoder 2: Inversão do sinal A e B e R com erro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para o sinal de onda quadrada do encoder (TTL. bipolar. double ended) os sinais A* and B* and R* não estão invertidos com respeito aos sinais A e B e R.
Nota:
Para a CU310, CUA32, D410, SMC30 (só Número de ordem 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), as seguintes aplicações:
Um encoder de onda quadrada sem trilha R é usado e a trilha de monitoramento (p0405.2 = 1) esta ativada.

Correção: - Verificar os ajustes do p0405: p0405.2 = 1 só é possível se o encoder esta conectado no X520.
- Verificar o encoder/cabo: O sinal de alimentação do encoder TTL e os sinais associados estão invertidos ?
Nota:
Para um encoder de onda quadrada sem trilha R, as seguintes ligações devem ser ajustadas na conexão do encoder:
- Pino 10 (sinal de referência) <--> pino 7 (alimentação do encoder, terra)
- Pino 11 (sinal de referência R invertido) <--> pino 4 (alimentação do encoder)

232118 <Local>Encoder 2: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Para um encoder HTL/TTL, a diferença de velocidade excedeu o valor no p0492 superior vários ciclos de amostra.
A troca do valor médio da velocidade atual - se aplicado - é monitorado no controle atual do tempo de amostra.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

232120 <Local>Encoder 2: Falta tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Encoder 2 falha na fonte.
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos da tensão operacional estarão invertidos.
Identificação de falha (r0949, representação binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Condição de sobrecorrente na alimentação do encoder.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Verificar as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: Verificar a parametrização (p0404.22).
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232121 <Local>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo. Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232122 <Local>Encoder 2: Falta tensão de alimentação interno

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha na referência interna de tensão da ASICs para encoder 2.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Erro na tensão de referência.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232123 <Local>Encoder 2: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O nível unipolar (AP/AN or BP/BN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões do plug e contatos.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

232125 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 2 excedeu a banda tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
Como nominal os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o A/D converter é supercontrolado.
Um nível de sinal 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota para módulos de sensor para resolvers (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são 3582 mV.
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware o sensor module.

Correção: - confira os cabos do encoder e a blindagem contra EMC.
- substituir o encoder ou o cabo do encoder

232126 <Local>Encoder 2: Amplitude AB muito elevado

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV a 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção: - confira os cabos do encoder e a blindagem contra EMC.
- substituir o encoder ou o cabo do encoder

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232129 <Local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A32429.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232130 <Local>Encoder 2: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Divergência angular, elétrico: %1, ângulo, mecânico: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Normalização: 32768 dec. = 180 °

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da pista C/D.
- Verificar a conexão da pista C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232131 <Local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Encoder absoluto:
Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.
Valor de limite do tangenciamento:
- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.
Encoder incremental:
Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:
- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:
- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes.
O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético estranho.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

232135 <Local>Encoder 2: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. O estado/falha palavra é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

232136 <Local>Encoder 2: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. O estado/falha palavra é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

232137 <Local>Encoder 2: Erro interno ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Apenas para uso interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder

232138 <Local>Encoder 2: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Apenas para uso interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232150 <Local>Encoder 2: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 trabalha incorretamente.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
O valor de falha é um campo de bit. Cada bit criado indica uma funcionalidade com falha.
A ocupação dos bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Erro da pista C/D).

Correção: - Verificar a configuração correta do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha detalhadamente.

232151 <Local>Encoder 2: Velocidade do encoder para iniciar A/B muito elevado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437 (Configuração extendida do Sensor Module)

232400 <Local>Encoder 2: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232401 <Local>Encoder 2: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232405 <Local>Encoder 2: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

232410 <Local>Encoder 2: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

232411 <Local>Encoder 2: O encoder EnDat indica alarmes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat contém bits de alarme definidos.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Ultrapassagem da freqüência (rotação muito alta).
Bit 1: Ultrapassagem da temperatura.
Bit 2: A iluminação da reserva de controle foi excedida.
Bit 3: Descarregar a bateria.
Bit 4: Ultrapassar o ponto de referência.

Correção: Substituir o encoder.

232412 <Local>Encoder 2: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder envia um valor de bit de erro através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Correção:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

232414 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: trilha C: %1, trilha D: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

232415 <Local>Encoder 2: Erro de amplituda na trilha A/B, alarme (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível de sinal nominal do encoder deve estar entre 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 300 mV (observe a resposta de freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota para Sensors Modules para resolvers (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é de 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal de 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo que a saída da falha de hardware para o sensor module.

Correção: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

232418 <Local>Encoder 2: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

232419 <Local>Encoder 2: Pista A ou B fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A amplitude, fase ou correção de deslocamento para trilha A ou B esta no limite.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / Amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de deslocamento: +/-140 mV
SMC10: Correção de deslocamento: +/-650 mV
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
xxxx1: Mínima correção de deslocamento, trilha B
xxxx2: Máxima correção de deslocamento, trilha B
xxx1x: Mínima correção de deslocamento, trilha A
xxx2x: Máxima correção de deslocamento, trilha B/A
xx1xx: Mínima correção de amplitude, trilha B/A
xx2xx: Máxima correção de amplitude, trilha B/A
x1xxx: Mínima correção de erro de fase
x2xxx: Máxima correção de erro de fase
1xxxx: Mínima correção do cubo
2xxxx: Máxima correção do cubo

Correção: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232421 <Local>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Correção: Para a Identificação de falha = 3:
- Para um encoder padrão com cabo, se necessário, contate o fabricante.
- Tarefa correta dos valores de posição das trilhas que são realmente transferidos. Fazer isso, as duas trilhas devem ser conectadas, invertidas, no Sensor Module (trocar A com A* e B com B*) ou, para um encoder programado, verificar o deslocamento da posição zero.

232429 <Local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232431 <Local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Correção: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

232432 <Local>Encoder 2: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na pista A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal): Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder). O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

232443 <Local>Encoder 2: Nível do sinal unipolar C/D fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O nível unipolar (CP/CN or DP/DN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1 : Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16 = 1 : Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

232500 <Local>Encoder 2: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232501 <Local>Encoder 2: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
Veja também: p0413 (Medição engrenagem, janela tol. do acomp. de posiçao), r0477 (Caixa de transmissão de medição, diferença de posição)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

232502 <Local>Encoder 2: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

232503 <Local>Encoder 2: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232700 <Local>Encoder 2: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção:

232800 <Local>Encoder 2: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232801 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro na comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal- de- vida recebido no telegrama não esta ajustado.

Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

232802 <Local>Encoder 2: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Timeout do encoder 2.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
9: Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controle de corrente).
10: Timeout do intervalo médio de tempo.
12: Timeout do intervalo lento de tempo.
999: Timeout ao esperar pelo SYNO, p. ex. um retorno inesperado para o modo acíclico.

Correção: Reduzir a freqüência do controle de corrente.

232804 <Local>Encoder 2: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Sensor Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232805 <Local>Encoder 2: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Correção: Substituir módulo.

232806 <Local>Encoder 2: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A inicialização do encoder falhou.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
1, 2, 3: Inicialização do encoder com o motor em rotação.

Correção: Confirmar falha.

232811 <Local>Encoder 2: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de série do encoder sofreu alteração. A alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat).
Causa:
O encoder foi substituído.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2). Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).

Correção: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

232812 <Local>Encoder 2: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um ciclo requisitado pela Control Unit ou RX/TX não é suportado.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
0: Ciclo de aplicação não é suportado.
1: Ciclo DQ não é suportado.
2: Distância entre RX e TX em instantes de tempo muito pequenos.
3: Instante TX muito adiantado no tempo.

Correção:

232813 <Local>Encoder 2: Unidade Lógica de hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Correção: Substituir o encoder

232820 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 03 hex:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista recebida não esta compatível.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
xx = 09 hex:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232835 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. O nó não enviou e recebeu no sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não pode ser recebido.
xx = 22 hex:
Atraso no telegrama da lista recebida.
xx = 40 hex:
Atraso no telegrama da lista enviada.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

232836 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não pode ser enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

232837 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outra soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232845 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante tranferência alternada de dado cíclico.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

232850 <Local>Encoder 2: Avaliação do encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro interno de software no Sensor Module do encoder 2.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dados descritivos da EEPROM incorretos.
11500 - 11899: Dados de calibração da EEPROM incorretos.
11900 - 11999: Dados de configuração da EEPROM incorretos.
16000: Erro de aplicação de inicialização de encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro de ALU de inicialização de encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro de inicialização HISI / SISI de encoder DRIVE-CLiQ.
16003: Erro de inicialização de segurança de encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro de sistema interno de encoder DRIVE-CLiQ.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232851 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

232860 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o recebimento do telegrama foi adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro Checksum (Erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama está adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo de telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo de telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não estão compatíveis e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não estão compatíveis.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex = 16 dec:
O recebimento do telegrama foi adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232885 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Os nós não enviam e recebem em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
O bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de saída no telegrama da lista recebida.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de saída no telegrama da lista enviada.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

232886 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não esta compatível na lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

232887 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 2). Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro recebido: O buffer da memória do telegrama contém erros.
xx = 42 hex:
Erro enviado: O buffer da memória do telegrama contém erros.
xx = 43 hex:
Erro enviado: O buffer da memória do telegrama contém erros.
xx = 60 hex:
Resposta recebida com atraso durante o tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características de dados muito longo.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232895 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

232896 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 2) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número do componente.

Correção:
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232899 <Local>Encoder 2: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 2 que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição recente da Control Unit

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

232902 <Local>Encoder 2: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232903 <Local>Encoder 2: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232905 <Local>Encoder 2: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parâmetros: %1, informações adicionais: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um parâmetro do encoder 2 foi detectado como incorreto.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não é compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usando a Identificação de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = informação suplementar, xxxx = parâmetro
Informação suplementar = 0:
Nenhuma informação disponível.
Informação suplementar = 1:
O componente não tem suporte de nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com a faixa de monitoramento A/B <> -A/B (p0405.2 = 1).
Informação suplementar = 2:
No p0400 existe um código registrado para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor iniciar uma nova identificação de encoder.
Informação suplementar = 3:
No p0400 existe um código registrado para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor selecionar no p0400 um encoder da lista com um número de código < 10000.
Informação suplementar = 4:
Este componente não suporta encoders SSI (p0404.9 = 1) sem faixa A/B.
Informação suplementar = 5:
Para encoder SQW, o valor no p4686 é melhor que no p0425.
Informação suplementar = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser usado com esta versão de firmware.

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número 314: Verificar o número de par de polos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de polos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232915 <Local>Encoder 2: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A configuração para encoder 2 esta incorreta.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Re- parametrização entre falha/alarme não é possível.

Correção: Nenhuma re-parametrização entre falha/alarme.

232916 <Local>Encoder 2: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parâmetros: %1, informações adicionais: %2

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um parâmetro do encoder 2 foi detectado como incorreto.
Se possível o tipo do encoder parametrizado não é compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usado na Identificação de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro

A falha só é exibida para encoders com r404[0].10 = 1. Isto corresponde a A32905 para encoders com r404[0].10 = 0.

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

232920 <Local>Encoder 2: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do canal: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Lowword Lowbyte: Causa:
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).
Outros valores:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Lowword Highbyte: Número de canal.

Correção: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

232999 <Local>Encoder 2: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module do encoder 2 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

233100 <Local>Encoder 3: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção:
- Verificar se os cabos do motor estão na direção correta com a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233101 <Local>Encoder 3: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Correção:
- Verificar se os cabos do motor estão na direção correta com a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233103 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude, trilha R

Valor de mensagem: Pista R: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude da faixa do sinal de referência (faixa R) não esta com a tolerância de largura de banda para encoder 3.
A falha pode ser iniciada quando a faixa de tensão unipolar é excedida ou a amplitude diferencial é iniciada.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
xxxx hex:
xxxx = Nível do sinal, faixa R (sinal com 16 bits).
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
O limite de resposta é < 1700 mV and > 3300 mV.
O nível de sinal nominal diferencial do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico do erro de amplitude não é medido ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o Sensor Module.
O nível de sinal não é avaliado a menos que as condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis da Sensor Module (r0459.30 = 1, r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.30 = 1, p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do plug.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

233110 <Local>Encoder 3: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Erro de transferência no protocolo da comunicação serial entre o encoder e a avaliação do módulo.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível quiescente incorreto nos dados de rede.
Bit 2: Encoder não responde (Não fornece um bit de início dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Reconhecimento de erro de encoder: O encoder não entendeu a tarefa (pedido) ou não pode executá-la.
Bit 5: Erro interno no acionamento serial: Um modo de comando ilegal foi solicitado.
Bit 6: Timeout em leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo é muito longo (ex: > 64 bits).
Bit 9: Overflow de buffer recebido.
Bit 10: Erro de frame quando é lido duplamente.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de sinal de dados na linha durante o circuito de acionamento mono-estável.
Bit 13: Dados de linha incorretos.

Correção: Para Identificação de falha, bit 0 = 1:
- Defeito no encoder. F31111 possível fornecer detalhes adicionais.
Para Identificação de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 6 = 1:
- Atualizar o firmware para o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 8 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2).
Para Identificação de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 10 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2, p0449).
Para Identificação de falha, bit 11 = 1:
- Verificar a parametrização (p0436).
Para Identificação de falha, bit 12 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.6).
Para Identificação de falha, bit 13 = 1:
- Verificar os dados de linha,

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233111 <Local>Encoder 3: Erro interno do encoder absoluto EnDat

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat forneceu bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Iluminação falhou.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Alimentação do encoder com sobretensão.
Bit 4: Alimentação do encoder com subtensão.
Bit 5: Alimentação do encoder com sobrecorrente.
Bit 6: Necessário trocar a bateria.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 3 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 4 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).

233112 <Local>Encoder 3: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder enviou um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233115 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude na trilha A/B, falha (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) do encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
Como nominal os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta em freqüência do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor númerico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensor Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV and > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico de erro de amplitude não é medido ao mesmo tempo com a saída da falha de harware para Sensor Module.

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Com sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.

233116 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude na trilha A + B

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude da raiz de A^2 + B^2 para encoder 3 não esta na tolerância de largura de banda.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
Como nominal os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 176 mV (observe a resposta em freqüência do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos do erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233117 <Local>Encoder 3: Inversão do sinal A e B e R com erro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para o sinal de onda quadrada do encoder (TTL. bipolar. double ended) os sinais A* and B* and R* não estão invertidos com respeito aos sinais A e B e R.
Nota:
Para a CU310, CUA32, D410, SMC30 (só Número de ordem 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), as seguintes aplicações:
Um encoder de onda quadrada sem trilha R é usado e a trilha de monitoramento (p0405.2 = 1) esta ativada.

Correção: - Verificar os ajustes do p0405: p0405.2 = 1 só é possível se o encoder esta conectado no X520.
- Verificar o encoder/cabo: O sinal de alimentação do encoder TTL e os sinais associados estão invertidos ?
Nota:
Para um encoder de onda quadrada sem trilha R, as seguintes ligações devem ser ajustadas na conexão do encoder:
- Pino 10 (sinal de referência) <--> pino 7 (alimentação do encoder, terra)
- Pino 11 (sinal de referência R invertido) <--> pino 4 (alimentação do encoder)

233118 <Local>Encoder 3: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Para um encoder HTL/TTL, a diferença de velocidade excedeu o valor no p0492 superior vários ciclos de amostra.
A troca do valor médio da velocidade atual - se aplicado - é monitorado no controle atual do tempo de amostra.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

233120 <Local>Encoder 3: Falta tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Falha da tensão de alimentação para o encoder 3.
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos da tensão operacional estarão girados.
Identificação de falha (r0949, representação binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Verificar as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: Verificar a parametrização (p0404.22).
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233121 <Local>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo. Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233122 <Local>Encoder 3: Falta tensão de alimentação interna

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha na tensão de referência interna do ASICs para encoder 3.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Erro na tensão de referência.
2: Subtensão interna.
3: Sobtensão interna.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233123 <Local>Encoder 3: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 3 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões do plug e contatos.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

233125 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Valor de mensagem: trilha A: %1, trilha B: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 3 excedeu a tolerância de banda permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff). O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Correção: - confira os cabos do encoder e a blindagem contra EMC.
- substituir o encoder ou o cabo do encoder

233126 <Local>Encoder 3: Amplitude A/B muito alto

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 or |A| + |B|) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus da melhor posição. Zero graus é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção: - confira os cabos do encoder e a blindagem contra EMC.
- substituir o encoder ou o cabo do encoder

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233129 <Local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A33429.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233130 <Local>Encoder 3: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Divergência angular, elétrico: %1, ângulo, mecânico: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Normalização: 32768 dec. = 180 °

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da pista C/D.
- Verificar a conexão da pista C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233131 <Local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Encoder absoluto:
Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.
Valor de limite do tangenciamento:
- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.
Encoder incremental:
Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:
- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:
- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes.
O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético estranho.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

233135 <Local>Encoder 3: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. O estado/falha palavra é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

233136 <Local>Encoder 3: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. O estado/falha palavra é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de safety)
Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Desligar Singleturm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

233137 <Local>Encoder 3: Erro interno ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Apenas para uso interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder

233138 <Local>Encoder 3: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Apenas para uso interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233150 <Local>Encoder 3: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 trabalha incorretamente.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
O valor de falha é um campo de bit. Cada bit criado indica uma funcionalidade com falha.
A ocupação dos bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Erro da pista C/D).

Correção: - Verificar a configuração correta do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha detalhadamente.

233151 <Local>Encoder 3: Velocidade do encoder para inicialização A/B muito elevado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437 (Configuração extendida do Sensor Module)

233400 <Local>Encoder 3: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233401 <Local>Encoder 3: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233405 <Local>Encoder 3: Temperatura inadmissível no encoder avaliado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível . O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.

Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

233410 <Local>Encoder 3: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233411 <Local>Encoder 3: O encoder EnDat indica alarmes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat contém bits de alarme definidos.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Ultrapassagem da freqüência (rotação muito alta).
Bit 1: Ultrapassagem da temperatura.
Bit 2: A iluminação da reserva de controle foi excedida.
Bit 3: Descarregar a bateria.
Bit 4: Ultrapassar o ponto de referência.

Correção: Substituir o encoder.

233412 <Local>Encoder 3: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder envia um valor de bit de erro através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Correção:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

233414 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: trilha C: %1, trilha D: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de freqüência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Correção:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233415 <Local>Encoder 3: Erro de Amplitude na trilha A/B, alarme (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é 300 mV (observe a resposta em freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus da melhor posição. Zero graus é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal de 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o Sensor Module.

Correção: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

233418 <Local>Encoder 3: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Correção: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

233419 <Local>Encoder 3: Pista A ou B fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A amplitude, fase ou correção de deslocamento para trilha A ou B esta no limite.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / Amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de deslocamento: +/-140 mV
SMC10: Correção de deslocamento: +/-650 mV
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
xxxx1: Mínima correção de deslocamento, trilha B
xxxx2: Máxima correção de deslocamento, trilha B
xxx1x: Mínima correção de deslocamento, trilha A
xxx2x: Máxima correção de deslocamento, trilha B/A
xx1xx: Mínima correção de amplitude, trilha B/A
xx2xx: Máxima correção de amplitude, trilha B/A
x1xxx: Mínima correção de erro de fase
x2xxx: Máxima correção de erro de fase
1xxxx: Mínima correção do cubo
2xxxx: Máxima correção do cubo

Correção: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233421 <Local>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Correção: Para a Identificação de falha = 3:
- Para um encoder padrão com cabo, se necessário, contate o fabricante.
- Tarefa correta dos valores de posição das trilhas que são realmente transferidos. Fazer isso, as duas trilhas devem ser conectadas, invertidas, no Sensor Module (trocar A com A* e B com B*) ou, para um encoder programado, verificar o deslocamento da posição zero.

233429 <Local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.

Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233431 <Local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.
Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Correção: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

233432 <Local>Encoder 3: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na pista A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal): Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder). O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

233443 <Local>Encoder 3: Nível do sinal unipolar C/D fora da tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 3 esta fora tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível de sinal não é avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis da Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

233500 <Local>Encoder 3: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233501 <Local>Encoder 3: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
Veja também: p0413 (Medição engrenagem, janela tol. do acomp. de posiçao), r0477 (Caixa de transmissão de medição, diferença de posição)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010, p2507

233502 <Local>Encoder 3: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

233503 <Local>Encoder 3: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233700 <Local>Encoder 3: Teste de efetividade não fornece o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção:

233800 <Local>Encoder 3: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233801 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro na comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal- de- vida recebido no telegrama não esta ajustado.

Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

233802 <Local>Encoder 3: Timeout

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Timeout do encoder 3.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
9: Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controle de corrente).
10: Timeout do intervalo médio de tempo.
12: Timeout do intervalo lento de tempo.
999: Timeout ao esperar pelo SYNO, p. ex. um retorno inesperado para o modo acíclico.

Correção: Reduzir a freqüência do controle de corrente.

233804 <Local>Encoder 3: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Sensor Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233805 <Local>Encoder 3: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Correção: Substituir módulo.

233806 <Local>Encoder 3: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A inicialização do encoder falhou.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
1, 2, 3: Inicialização do encoder com o motor em rotação.
Correção: Confirmar falha.

233811 <Local>Encoder 3: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O número de série do encoder sofreu alteração. A alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat).
Causa:
O encoder foi substituído.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2). Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).
Correção: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

233812 <Local>Encoder 3: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um ciclo requisitado pela Control Unit ou RX/TX não é suportado.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
0: Ciclo de aplicação não é suportado.
1: Ciclo DQ não é suportado.
2: Distância entre RX e TX em instantes de tempo muito pequenos.
3: Instante TX muito adiantado no tempo.

Correção:

233813 <Local>Encoder 3: Unidade lógica do hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Correção: Substituir o encoder

233820 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 03 hex:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista recebida não esta compatível.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
xx = 09 hex:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233835 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. O nó não enviou e recebeu no sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não pode ser recebido.
xx = 22 hex:
Atraso no telegrama da lista recebida.
xx = 40 hex:
Atraso no telegrama da lista enviada.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

233836 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não pode ser enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

233837 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233845 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante tranferência alternada de dado cíclico.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

233850 <Local>Encoder 3: Avaliação de encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro interno de software no Sensor Module do encoder 3.
Identificação de falha (r0949, decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dados descritivos da EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dados de calibração da EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dados de configuração da EEPROM incorreto.
16000: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização da aplicação.
16001: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização ALU.
16002: Encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI erro na inicialização.
16003: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização do safety .
16004: Encoder DRIVE-CLiQ erro no sistema interno.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233851 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

233860 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e telegrama recebido adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro Checksum (erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não esta disponível e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não esta disponível.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233885 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Os nós não são enviados e recebidos em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

233886 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não é compatível com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

233887 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 3). Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Receber erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 42 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 43 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 60 hex:
Resposta recebida atrasada durante o tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características dos dados muito longo.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233895 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência de dados cíclicos alternados.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

233896 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 3) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número do componente.

Correção:
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233899 <Local>Encoder 3: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha no Sensor Module do encoder 3 que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha podem ser lidas em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

233902 <Local>Encoder 3: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233903 <Local>Encoder 3: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233905 <Local>Encoder 3: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parâmetros: %1, informações adicionais: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um parâmetro do encoder 3 foi detectado como incorreto.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não é compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usando a Identificação de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = informação suplementar, xxxx = parâmetro
Informação suplementar = 0:
Nenhuma informação disponível.
Informação suplementar = 1:
O componente não tem suporte de nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com a faixa de monitoramento A/B <> -A/B (p0405.2 = 1).
Informação suplementar = 2:
No p0400 existe um código registrado para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor iniciar uma nova identificação de encoder.
Informação suplementar = 3:
No p0400 existe um código registrado para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor selecionar no p0400 um encoder da lista com um número de código < 10000.
Informação suplementar = 4:
Este componente não suporta encoders SSI (p0404.9 = 1) sem faixa A/B.
Informação suplementar = 5:
Para encoder SQW, o valor no p4686 é melhor que no p0425.
Informação suplementar = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser usado com esta versão de firmware.

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número 314: Verificar o número de par de polos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de polos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233915 <Local>Encoder 3: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A configuração para o encoder 3 está incorreta.
Identificação de falha *r0949, valor em decimal):
1: Re-parametrização entra falha/alarme não é permitido.

Correção: Nenhuma re-parametrização entre falha/alarme.

233916 <Local>Encoder 3: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parâmetros: %1, informações adicionais: %2

Objeto drive: SERVO, VECTOR

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um parâmetro do encoder 3 foi detectado como incorreto.
Se possível o tipo do encoder parametrizado não é compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usado na Identificação de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro

A falha só é exibida para encoders com r404[0].10 = 1. Isto corresponde a A33905 para encoders com r404[0].10 = 0.

Correção: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

233920 <Local>Encoder 3: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do canal: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Lowword Lowbyte: Causa:
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).
Outros valores:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Lowword Highbyte: Número de canal.

Correção: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

233999 <Local>Encoder 3: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module do encoder 3 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

234207 <Local>VSM: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM
VECTOR: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3668).
Esta falha somente pode ocorrer quando a avaliação de temperatura for ativada (p3665 = 2 para sensor KTY ou p3665 = 1 para sensor PTC).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do VSM onde ocorreu o erro.

Correção: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

234211 <Local>VSM: Temperatura, limite de alarme ultrapassado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3667).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do VSM onde ocorreu o erro.

Correção: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234800 <Local>VSM: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: SEM

Causa: O Voltage Sensing Module (VSM) detectou pelo menos um erro.

Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

234801 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não está ativo.

Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o Terminal Module.

234801 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não está ativo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - confira a conexão DRIVE-CLiQ.
- substitua o Voltage Sensing Module (VSM).

234802 <Local>VSM: Timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Timeout no Voltage Sensing Module.

Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234803 <Local>VSM: Teste de memória

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Voltage Sensing Module.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Voltage Sensing Module.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234804 <Local>VSM: CRC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a leitura da memória de programa no Voltage Sensing Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234805 <Local>VSM: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

234806 <Local>VSM: Inicialização

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a inicialização ocorreu um erro no Voltage Sensing Module (VSM).

Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234807 <Local>VSM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Voltage Sensing Module (VSM).

Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234820 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
Telegrama é menor que especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 03 hex:
Telegrama é maior que especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista recebida não esta compatível.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é um.
xx = 09 hex:
o bit de erro no telegrama recebido esta ativo.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

234835 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Os nós não são enviados e recebidos em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 40 hex:
Tempo de saída na lista enviada no telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

234836 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo do telegrama não é compatível com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

234837 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234845 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência de dados cíclicos alternado.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

234850 <Local>VSM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software no Voltage Sensing Module (VSM).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.

Correção: - Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Voltage Sensing Module.
- Contatar a Hotline.

234851 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ no Voltage Sensing Module (VSM) da Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

234860 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ no Voltage Sensing Module (VSM) da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e telegrama recebido adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro Checksum (erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não esta disponível e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não esta disponível.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

234885 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ no Voltage Sensing Module (VSM) da Control Unit.
Os nós não são enviados e recebidos em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

234886 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ no Voltage Sensing Module (VSM) da Control Unit.
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não é compatível com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

234887 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrado falha no componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Receber erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 42 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 43 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 60 hex:
Resposta recebida atrasada durante o tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características dos dados muito longo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234895 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ no Voltage Sensing Module (VSM) da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência de dados cíclicos alternado.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

234896 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número do componente.

Correção: - Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

234899 <Local>VSM: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
VECTOR: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha no Sensor Module do encoder 3 que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha podem ser lidas em uma descrição mais recente da Control Unit.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

234903 <Local>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno de TM.

Correção: Trocar o Terminal Module.

234903 <Local>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno de TM.

Correção: Substitua o Voltage Sensing Module (VSM)

234904 <Local>VSM: EEPROM

Valor de mensagem: -

Objeto drive: CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

234904 <Local>VSM: EEPROM

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.

Correção: Substitua o Voltage Sensing Module (VSM)

234905 <Local>VSM: Acesso do parâmetro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A Unidade de Controle tentou gravar um valor de parâmetro não permitido no Voltage Sensing Module (VSM).

Correção: - confira se a versão do VSM (r0158) corresponde à versão de firmware da Control Unit (r0018).
- se preciso, substitua o Voltage Sensing Module.
Nota:
O versão de firmware que equiparado a outra versão está no arquivo readme.txt no cartão de memória.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

234920 <Local>VSM: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

234999 <Local>VSM: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Uma falha ocorreu na Voltage Sensing Module (VSM) um alarme ocorreu e não pode ser interpretado por o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

235000 <Local>TM54F: Tempo de amostragem inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O tempo de amostragem configurado é inválido.
- Não é múltiplo inteiro do ciclo DP.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Tempo de amostragem válido sugerido.

Correção: Corrigir tempo de amostragem (p. ex. configurar o tempo de amostragem válido sugerido).
Veja também: p10000 (SI Tempo de amostragem)

235001 <Local>TM54F: Valor de parâmetro inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor especificado é inválido.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número de parâmetro com o valor inválido.

Correção: Corrigir valor do parâmetro.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235002 <Local>TM54F: Modo de colocação em funcionamento não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A configuração do modo de colocação em funcionamento foi rejeitada, pois não existe pelo menos um cancelamento de pulso para o acionamento pertencente ao TM54F.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de objeto de acionamento do acionamento encontrado sem cancelamento de pulsos.
Correção: Estabelecer um cancelamento de pulsos no acionamento indicado no valor de falha.

235003 <Local>TM54F: É requerido o reconhecimento na Control Unit

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Uma falha no Terminal Module 54F (TM54F) foi reconhecido usando o reconhecimento seguro (p10006).
Um reconhecimento adicional também é requerido na Control Unit.
Correção:

235011 <Local>TM54F: Atribuição de número de objeto de acionamento inválida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Um número de objeto de acionamento foi atribuído em duplicidade. Todo número de objeto de acionamento somente pode ser atribuído uma vez.
Correção: Corrigir a atribuição dos números de objeto de acionamento.
Veja também: p10010 (SI Atribuição de objetos de acionamento)

235012 <Local>TM54F: Parada de teste ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A parada de teste para o Terminal Module 54F (TM54F) está sendo executada neste momento.
Durante o erro ocorrido durante a parada de teste é dado o F35013.
Correção: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

235013 <Local>TM54F: Parada de teste com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Foi detectado um erro durante a execução da parada de teste no TM54F. Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
0xaaaabbcc hex
aaaa: Indicação dos DOs ou F-DIs (em função do passo de teste cc) que não foram recebidos durante o estado esperado. O número é codificado em Bits (Bit 0 = F-DI 0 ou F-DO 0; Bit 3 = F-DI 3 ou F-DO 3).
bb: Problema exato:
0x01 = Erro interno (estado do dispositivo externo apresenta erro).
0x02 = Erro durante a comparação dos sinais de ativação.
0x03 = Erro interno (o tempo de espera no novo estado ainda não expirou).
cc: Passo de teste da parada de teste onde ocorreu o erro.
Passos da parada de teste cc no Slave (hexadecimal):
0x00: Ação: L1+ desativado, L2+ ativado - erro: O Master não está em estado inicial 0x00 e 0x0A.
0x0A: Ação: L1+ desativado, L2+ ativado - erro: O Master não está em estado 0x15.
0x15: Ação: L1+ desativado, L2+ desativado - erro: F-DIs 0...4 do Master não coincidem com os do Slave (esperava-se: Nível 0) ou Master não está em estado 0x20.
0x20: Ação: L1+ desativado, L2+ desativado - erro: O Master não está em estado 0x2B.
0x2B: Ação: L1+ ativado, L2+ ativado - erro: F-DIs 5...9 do Master não coincidem com os do Slave (esperava-se: Nível 0) ou Master não está em estado 0x36.
0x36: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O Master não está em estado 0x41.
0x41: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O Master não está em estado 0x4C.
0x4C: Ação: Todos Slave-DOs em ON - erro: O estado dos DI 20...23 não corresponde com o estado esperado (24V) ou o Master não está em estado 0x57.
0x57: Ação: Todos Slave-DOs em ON - erro: O Master não está em estado 0x62.
0x62: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O estado dos DI 20...23 não corresponde com o estado esperado (0V) ou o Master não está em estado 0x6D.
0x6D: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O Master não está em estado 0x78.
0x78: Ação: Todos Slave-DOs em ON - erro: O estado dos DI 20...23 não corresponde com o estado esperado (0V) ou o Master não está em estado 0x83.
0x83: Ação: Todos Slave-DOs em ON - erro: O Master não está em estado 0x8E.
0x8E: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O estado dos DI 20...23 não corresponde com o estado esperado (0V) ou o Master não está em estado 0x99.
0x99: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O Master não está em estado 0xA4.
0xA4: Ação: Todos Slave-DOs em OFF - erro: O estado dos DI 20...23 não corresponde com o estado esperado (24V) ou o Master não está em estado 0xAF.
0xAF: Ação: Todos Slave-DOs em estado original - erro: O Master não está em estado 0xBA.
0xBA: Ação: Todos Slave-DOs em estado original - erro: O Master não está em estado 0xC5.
0xC5: Ação: Retorno ao estado inicial, parada de teste concluída no lado do Slave. Erro: O Master não está em estado 0xD0.
Passos da parada de teste cc no Master (hexadecimal):
0x0A: Nenhuma ação - erro: O Slave não está em estado inicial 0x00.
0x15: Nenhuma ação - erro: O Slave não está em estado inicial 0x0A.
0x20: Nenhuma ação - erro: F-DIs 0...4 do Slave não coincidem com os do Slave (esperava-se: Nível 0) ou Slave não está em estado 0x15.
0x2B: Nenhuma ação - erro: O Slave não está em estado inicial 0x20.
0x36: Nenhuma ação - erro: F-DIs 0..5 do Slave não coincidem com os do Slave (esperava-se: Nível 0) ou Slave não está em estado 0x2B.
0x41: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O Slave não está em estado 0x36.
0x4C: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O Slave não está em estado 0x41.
0x57: Ação: Todos Master-DOs em ON - erro: O estado dos DI 20...23 do Slave não corresponde com o estado esperado (24V) ou o Slave não está em estado 0x4C.
0x62: Ação: Todos Master-DOs em ON - erro: O Slave não está em estado inicial 0x57.
0x6D: Ação: Todos Master-DOs em ON - erro: O estado dos DI 20...23 do Slave não corresponde com o estado esperado (0V) ou o Slave não está em estado 0x62.
0x78: Ação: Todos Master-DOs em ON - erro: O Slave não está em estado 0x6D.
0x83: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O estado dos DI 20...23 do Slave não corresponde com o estado esperado (0V) ou o Slave não está em estado 0x78.
0x8E: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O Slave não está em estado 0x83.
0x99: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O estado dos DI 20...23 do Slave não corresponde com o estado esperado (0V) ou o Slave não está em estado 0x8E.
0xA4: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O Slave não está em estado 0x99.
0xAF: Ação: Todos Master-DOs em OFF - erro: O estado dos DI 20...23 do Slave não corresponde com o estado esperado (24V) ou o Slave não está em estado 0xA4.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

0xBA: Ação: Todos Master-DOs em estado original - erro: O Slave não está em estado 0xAF.
0xC5: Ação: Todos Master-DOs em estado original - erro: O Slave não está em estado 0xBA.
0xD0: Esperar pelo fim da parada de teste e o retorno ao estado inicial.
Nota: Um controle do estado de comutação do F-DIs e DIs sempre se refere ao tratamento de comutação do estado anterior. As ações em um estado sempre são executadas apenas após o controle o estado real.

Correção: Inspecionar a fiação dos F-DIs e dos F-DOs e reiniciar a parada de teste. A falha será eliminada quando a parada de teste for concluída com sucesso.

235014 <Local>TM54F: Parada de teste necessária

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa:
- Depois de ligar o acionamento ainda não foi executada nenhuma parada de teste.
- Após uma colocação em funcionamento é necessário executar uma nova parada de teste.
- O tempo de execução da dinamização forçada (parada de teste) expirou (p10003).

Correção: Ativar a parada de teste (BI: p10007).

235015 <Local>TM54F: Comunicação com o acionamento não foi estabelecida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa:
A comunicação cíclica entre um ou vários acionamentos com o Terminal Module 54F (TM54F) não está ativa.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Nenhuma comunicação com o acionamento 1.
...
Bit 5 = 1: Nenhuma comunicação com o acionamento 6.
Para valor de falha = 0 vale:
O número de objetos de acionamento indicado no p10010 é diferente do número de acionamentos que possuem funções de monitoração de movimentos automáticos de acionamento liberados.
O número de objetos de acionamento para o acionamento n é configurado no p10010[n-1].
Com falha presente não haverá liberação para nenhum acionamento que opera funções de monitoração de movimentos integradas de acionamento com o TM54F.

Correção: Controlar se em todos objetos de acionamentos indicados no p10010 foram liberadas as monitorações de movimentos integradas de acionamento com o TM54F (p9601).

235016 <Local>TM54F: Comunicação de dados úteis com o acionamento não foi estabelecida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa:
A comunicação cíclica de dados úteis dentro do Terminal Module 54F (TM54F) ainda não está ativa. Esta mensagem é dada após a inicialização do TM54F Master e do TM54F Slave e é automaticamente apagada após o estabelecimento da comunicação.
Se um acionamento não se comunica com o TM54F, então nenhum dos acionamentos parametrizados no p10010 será liberado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Sempre aplica-se o seguinte:
- Controlar se em todos objetos de acionamentos indicados no p10010 foram liberadas as monitorações de movimentos integradas de acionamento com o TM54F (p9601).
- Verificar se a falha F35150 está presente e, se necessário, eliminar a causa da falha.

Veja também: r10055 (SI TM54F, estado de comunicação específico do drive)

235040 <Local>TM54F: Subtensão 24 V

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma subtensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F). Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, representação binário):
Bit 0 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X524.
Bit 1 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X514.

Correção:
- confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235043 <Local>TM54F: Sobretensão 24 V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma sobretensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F). Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.

Correção:
- confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235051 <Local>TM54F: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O Terminal Module 54F (TM54F) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de ativação.
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
aaaabbcc hex
aaaa: Um valor maior que zero indica um erro interno de software.
bb: Dado de comparação cruzada que gerou o erro.
bb = 00 hex: p10000
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
cc: Índice do dado de comparação cruzada que gerou o erro.

Correção: Os seguintes passos devem ser executados no TM54F:
- Ativar o modo de colocação em funcionamento Safety (p0010 = 95).
- Inicializar a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = 57 hex).
- Confirmar a alteração total de dados (p9701 = AC hex).
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar reconhecimento seguro (p10006).

No caso de erro interno de software (aaaa maior que zero):
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235052 <Local>TM54F: Erro interno de hardware

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectado um erro interno de software / hardware no TM54F.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235053 <Local>TM54F: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura medida no TM54F com a leitura de temperatura excedeu o valor limite para acionar esta falha.
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235054 <Local>TM54F: Alarme de temperatura excedeu o limite

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura medida usando o sensor de temperatura no TM54F excedeu o valor limite para iniciar este alarme.

Correção: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235075 <Local>TM54F: Comunicação interna

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro interno de comunicação no Terminal Module 54F (TM54F).
Este alarme também pode ocorrer se o TM54F existir e nenhuma função de Safety tenha sido parametrizada.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Correção: Para erros de comunicação interna:
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.
Se TM54F existir e nenhuma função de Safety tiver sido parametrizada:
- Não é necessário. O alarme desaparece automaticamente apos a função de Safety ter sido parametrizada.

235080 <Local>TM54F: Erro de checksum de parâmetros seguros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O checksum atual calculado e registrado no r10004 através dos parâmetros relevantes à segurança não coincide com o checksum nominal salvo no p10005 na última aprovação da máquina.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Erro de checksum em parâmetros SI funcionais.
2: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Correção:
- Controlar os parâmetros relevantes à segurança e corrigir se necessário.
- Passar o checksum nominal para checksum real.
- Confirmar a substituição de hardware
- Executar POWER ON.
- Executar teste de aprovação.

235081 <Local>TM54F: Sinal estático "1" no F-DI para reconhecimento de segurança

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um sinal lógico "1" esta presente no F-DI configurado no p10006 por mais que 10 segundos. Um sinal lógico "0" deve aplicado de sem mudança na F-DI. Isto evita a saída de um reconhecimento de sinal de segurança sem propósito (ou o sinal "Internal Event Acknowledge") se um cabo de freio ocorre saltar uma ou duas entradas digitais.

Correção: Fixar F-DI (veja p10006) para o estado lógico "0".

235150 <Local>TM54F: Falha de comunicação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectada uma falha na comunicação entre o TM54F Master e a Control Unit ou entre o TM54F Slave e o Motor Module.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Sempre aplica-se o seguinte:
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235151 <Local>TM54F: Erro de discrepância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Os terminais seguros de entrada ou de saída acusam um estado diferente por um tempo mais longo do que o parametrizado no p10002.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
xxxx:
Os terminais seguros de entrada F-DI apontam para uma discrepância.
Bit 0: Discrepância no F-DI 0
...
Bit 9: Discrepância no F-DI 9
yyyy:
Os terminais seguros de saída F-DO apontam para uma discrepância.
Bit 0: Discrepância no F-DO 0
...
Bit 3: Discrepância no F-DO 3
Nota:
Se ocorrerem mais erros de discrepância seqüencialmente, então esta falha será mencionada apenas para o primeiro erro ocorrido.
Para diagnosticar todos os erros de discrepância existem as seguintes opções:
- Avalie no software de colocação em funcionamento os estados de entrada e de saída do TM54F. Aqui são mostrados todos os erros de discrepância.
- Compare os parâmetros p10051 e p10052 do TM54F Master e do TM54F Slave quanto à discrepâncias.

Correção: Inspecionar a fiação do F-DI e do F-DO (problemas de contato).
Nota:
Uma discrepância do F-DO também ocorre (neste caso especificamente com a falha F35150 no TM54F Slave), entre outros, se após uma substituição de um Motor Module não for lembrado de fazer a confirmação desta substituição.
Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital segura de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital segura de erros)
Erros de discrepância no F-DIs só podem ser reconhecidos completamente se, apos a causa do erro tenha sido resolvida, reconhecimento de segurança foi executado (referir-se à p10006). Enquanto o reconhecimento de segurança não for executado, a correspondente F-DI fica no estado de segurança.

235200 <Local>TM: Dados de calibração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Nos dados de calibração do Terminal Module foi detectado um erro.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o ID de componente do Terminal Module onde ocorreu o erro.
A posição da milhar indica se a entrada analógica 0 (= 0) ou a saída analógica 1 (= 1) foi envolvida.
A posição da dezena de milhar indica o tipo de erro:
0: Nenhum dado de calibração disponível.
1: Offset muito grande (> 100 mV).
As posições da dezena e da unidade indicam o número da respectiva entrada.

Correção: Desligar e religar o dispositivo.
Se o erro ainda persistir, substituir o módulo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235207 <Local>TM: Excedeu a temperatura, eliminar falha/alarme

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
VECTOR: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A temperatura medida (r4105) com a determinação de temperatura do Terminal Modules (TM) excedeu o valor limite para ativar esta falha (p4102[1]) - ou a temperatura excedeu o limite de alarme (p4102[0]) para mais que o tempo de reação no parâmetro p4103.
Observe que esta falha somente pode ocorrer quando a avaliação de temperatura for ativada (p4100 = 2 para sensor KTY ou p4100 = 1 para sensor PTC).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do TMxx onde ocorreu o erro.
Aviso:
Observe que a falha F35207 somente executa o desligamento do acionamento quando existe pelo menos uma interconexão BICO entre acionamento e TM31.

Correção: - Resfriar sensor de temperatura.
- Se necessário, configurar a reação de falha para NENHUM (p2100, p2101).

235211 <Local>TM: Temperatura, limite de alarme ultrapassado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura medida (r4105) com a determinação de temperatura do Terminal Modules (TM) excedeu o valor limite para ativar este alarme (p4102[0]).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do TMxx onde ocorreu o erro.

Correção: Resfriar sensor de temperatura.

235220 <Local>TM: Freqüência limite para emissão de sinais foi alcançada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Os sinais emitidos pelo Terminal Module 41 (TM41) para as pistas A/B alcançaram a freqüência limite. Os sinais emitidos não estão mais sincronizados com o valor nominal definido.

Correção: SIMOTION (p4400 = 0) modo de operação:
- Inserir uma valor de velocidade menor (p1155).
- Reduzir o número de pulsos do encoder (p0408).
- Se a TM41 esta configurado como objeto tecnológico no SIMOTION, então esta falha é gerada se o sinal A/B no conector X520 esta curto-circuitada.
SINAMICS (p4400 = 1) modo de operação:
- A resolução fina da TM41 no p0418 não é compatível com a entrada do conector que foi conectado no p4420
- O valor da posição atual do encoder r0479 conectado no conector da entrada p4420 tem uma excessiva velocidade atual alta.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235221 <Local>TM: O desvio entre nominal e atual está fora da tolerância

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O desvio entre o valor e os sinais de saída (faixa A/B) excedeu a tolerância de +/-3 %. Diferença entre o valor interno e externo medido é muito alta.

Correção: - Diminuir o ciclo básico (p0110, p0111).
- Substituir o módulo.

235222 <Local>TM: Número de pulsos de encoder inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número de pulsos de encoder indicado é incompatível com o número de pulsos permitido no hardware.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Número de pulsos de encoder muito alto.
2: Número de pulsos de encoder muito baixo.
4: Número de pulsos de encoder menor que o offset de marca zero (p4426).

Correção: Especificar número de pulsos de encoder dentro da faixa permitida (p0408).

235223 <Local>TM: Offset de marca zero inadmissível

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O offset de marca zero especificado não é permitido.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: Offset de marca zero muito grande.
Veja também: p4426 (Emulação de encoder incremental, divisões para marca zero)

Correção: Especificar offset de marca zero dentro da faixa permitida (p4426).

235224 <Local>TM: Sincronização de marca zero foi cancelada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi cancelada.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
0: O encoder não está em estado pronto (p. ex. o encoder está conectado).
1: Foi interconectado um encoder absoluto.
2: O encoder r0479[0...2] interconectado com CI: p4420 já se comunica com outro TM41 (apenas um TM41 pode ser interconectado com um r0479[0...2] concreto).
3: A interconexão BICO para o Terminal Module 41 (TM41) foi cancelada (CI: p4420 = sinal 0).
4: O encoder ligado com CI: p4420 executou uma comutação EDS (este processo não é suportado, definir o p4420 = 0 e interconectar novamente).
5: A rotação máxima do encoder foi excedida.
6: Encoder em estado inválido.
7: Encoder em estado inválido.
8: Encoder em estado inválido (o encoder não foi parametrizado ou a fonte de sinais interconectada não está em estado cíclico).

Correção: Nenhum necessário.
- Se o encoder passa para o estado pronto, então uma sincronização anteriormente cancelada será executada novamente.
- Se a sincronização foi cancelada devido ao período de sincronização máximo permitido, não ocorre mais nenhuma nova sincronização.
- Se em um encoder absoluto não ocorre nenhuma sincronização, a marca zero sempre será informada na rotação zero do TM41.

235225 <Local>TM: Sincronização de marca zero parada - Encoder não está em estado pronto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi parada.
O encoder não está em estado "Pronto".

Correção: Colocar o encoder em estado "Pronto".

235226 <Local>TM: Pistas A/B estão desativadas

Valor de mensagem: -

Objeto drive: TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A saída das pistas A/B do Terminal Module 41 (TM41) está congelada.
que a reprodução do encoder do hardware do TM41 foi liberada (isto é necessário para que não ocorra nenhum TRI State das pistas A/B). O hardware contém um setpoint zero, de modo que nenhum ocorre nenhum movimento nas pistas AB do TM41.
Motivos para este alarme:
- CI: p4420 não foi interconectado (neste caso também é desativada a reprodução de encoder do hardware).
- O encoder não está em estado "Pronto" (conectar encoder ou bloco de dados de encoder não parametrizado).
- No TM41 existe mais uma falha.

Correção: - Realizar a interconexão do CI: p4420.
- Colocar o encoder em estado "Pronto".
- Eliminar as falhas existentes no TM41.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235227 <Local>Comutação não suporta EDS

Valor de mensagem: -

Objeto drive: TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O encoder interconectado executou uma comutação EDS.
Este caso aplicado não é suportado pelo Terminal Module 41 (TM41).

Correção: CI: Fixar p4420 = 0 e ligue o fio

235228 <Local>TM: Tempo de amostragem p4099[3] inválido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: TM41

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor do ciclo de tempo para emulação de encoder incremental, especificado no p4099[3] não corresponde a um valor válido. O sistema já trocou p4099[3] para um valor válido. Os parâmetros do TM41 na questão deve ser salvo no cartão de memória e um POWER ON deve ser executado.
Se necessário, o tempo de amostragem pode ser checado novamente o próximo tempo o sistema é ligado, levar em conta uma outra TM41s localizada em alguma linha DRIVE-CLIQ.
As seguintes regras devem ser observadas quando ajustado p4099[3]:
- Se vários TM41 são localizados em uma linha DRIVE-CLIQ, o tempo de amostragem no p4099[3] deve ser ajustado para todos os componentes.
- O tempo de amostragem de um TM41 no modo SINAMICS (p4400) deve corresponder ao encoder emulado. O tempo de amostragem do encoder esta normal em algum valor do parâmetro p0115[0] do drive objeto usado na conexão da TM41 através da entrada do conector p4420.
- Não é possível operar duas TM41s em uma linha se os encoders emulados com diferentes ciclos.

Correção: Nenhum necessário.

235229 <Local>Intervalo de tempo desativado do TM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: TM41

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor solicitado para um tempo de ciclo em p4099[0...2] é inválido.
O período de tempo correspondente não foi ativado.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
0: Entradas/saídas digitais (p4099[0])
1: Entradas analógicas (p4099[1])
3: Emulação de encoder (p4099[3]).
4: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).
5: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).
6: Controle de seqüência interna do TM41 (erro interno)

Correção: O tempo de amostragem p4099 [0] não pode ser zero. Alterar o tempo de amostragem correspondente do código de erro.

235230 <Local>Problema de HW no módulo TM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: NENHUM
VECTOR: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: O módulo terminal utilizado não acusou nenhuma falha interna. Os sinais deste módulo não podem ser avaliados e provavelmente apresentam falhas.

Correção: Se não houverem outros alarmes no sistema que indicam uma falha de comunicação, então o módulo deverá ser substituído.

235231 <Local>TM: Faltando o controle mestre com PLC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O sinal "controle mestre pelo PLC" estava faltante na operação.
- A interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" está incorreto (p0854).
- O controle de alto nível interrompeu o sinal "controle mestre pelo PLC".
- Transferência de dados através do fieldbus (Mestre/Acionamento) foi interrompida.

Nota:
Este alarme é apenas decisivo em em modo de operação "SIMOTION" (p4400 = 0).
No modo de operação "SINAMICS", os valores de referência em p4420 são avaliados de forma independente da entrada do binector p0854.

Correção:
- Verificar a interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" (p0854).
- Verificar o sinal "controle mestre pelo PLC", e se necessário, ligar.
- Verificar a transferência de dados através do fieldbus (mestre/acionamento).
- Verificar os parâmetros de ajuste p2037.

235232 <Local>TM41: Marca zero não está mais sincronizada e Desligar/Ligar exigido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: TM41

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
Quando parametrizado o Terminal Module 41 (TM41) ou quando operando um módulo TM41, um estado de operação que precisa de um POWER ON foi atingido.
Isto inclue:
- Alterando o número de pulsos do encoder (p0408).
- Alterando a resolução fina (p0418).
- Retirar o cabo DRIVE-CLiQ sem desativar TM41 através do p0105.

Caso este alarme seja ativado, então a marca zero do TM41 não pode mais ser emitida em sincronismo com o encoder interconectado em p4420.
Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
Uma zero marca prévia (p4426) não mais corresponde à posição do encoder r0479 devido à alterações no número de pulsos (p0408).

Correção: Uma posição incremental na saída X520 do TM41 pode ainda ser avaliada independente da marca zero.
Um POWER ON deve ser realizado caso a marca zero do TM41 seja analizada.

235233 <Local>O componente DRIVE-CLiQ não suporta a função solicitada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM31, TM41, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma função requerida pelo Control Unit não é suportada por componente DRIVE-CLiQ.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Este Terminal Module TM31 não suporta momentos de sobretemperaturas do motor.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Atualização do firmware do componente de DRIVE-CLiQ requerido.
Identificação de falha = 1:
Caso o momento de sobretemperatura do motor seja útil, então o TM31 deve ser substituído. O MLFB do módulo de reposição deve ser 6SL3055-0AA00-3AA1 com versão de software v2.6 ou maior..

235800 <Local>TM: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: SEM

Causa: O Terminal Module detectou pelo menos um erro.

Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

235801 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module ao encoder envolvido.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está acionado.

Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

235802 <Local>TM: Timeout

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Timeout no Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235803 <Local>TM: Teste de memória

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Terminal Module.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Terminal Module.
- Trocar o Terminal Module.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235804 <Local>TM: CRC

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante a leitura da memória de programa no Terminal Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module.

235805 <Local>TM: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module 31 (TM31).

235807 <Local>TM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235820 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module ao encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro de CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado, mas o telegrama recebido não é SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado, mas o telegrama recebido é SYNC.
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama recebido está setado.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está muito adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

235835 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module ao encoder envolvido. Os nós não enviam e recebem em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
Timeout na lista de recepção de telegrama.
xx = 40 hex:
Timeout na lista de envio de telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

235836 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module ao encoder envolvido. Os dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
O tipo do telegrama não corresponde à lista de envio.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Executar POWER ON

235837 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235845 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização durante transferência de dados cíclicos alternadas.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

235850 <Local>TM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF1 (NENHUM, OFF2)
SERVO: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
VECTOR: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software no Terminal Module (TM).
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.

Correção:
- Trocar o Terminal Module (TM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Terminal Module.
- Contatar a Hotline.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235851 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) à Control Unit envolvida.
O componente DRIVE-CLiQ não envia o sinal de vida à Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal de vida do telegrama recebido não está ativado.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

235860 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) à Control Unit envolvida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro de CRC e o telegrama de recepção estão muito adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (Erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado em comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado em comprimento de bytes ou na lista de recepção e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado em comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama de recebido não corresponde à lista de recepção e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
The type of the receive telegram does not match the receive list.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro no telegrama recebido está ativado e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro no telegrama de recepção está ativado.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está muito adiantado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

235885 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Os nós não pode ser enviados e recebidos em sincronismo.
Falta valor (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Tipo de telegrama não foi enviado na lista.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo esgotado no recebimento do telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo esgotado no envio do telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

235886 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Dados não foram possíveis ser enviados.
Falta valor (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não foi enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

235887 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLIQ (Módulo Terminal) envolvido.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro de recebimento: A memória buffer de telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro de envio: A memória buffer de telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro de envio: A memória buffer de telegrama contém um erro.
xx = 60 hex:
A resposta recebida muito atrasada durante a medição do tempo de execução.
xx = 61 hex:
Muito tempo para troca de dados característicos.

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235895 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternando os dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro durante sincronismo de transferência de dados ciclicamente alternados.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

235896 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM, OFF1)
SERVO: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Número do componente.

Correção: - Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235899 <Local>TM: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Terminal Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware do componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r0949, interpretar como decimal):
Falta número.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lido sobre a mais recente da descrição na Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

235903 <Local>TM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno do Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235904 <Local>TM: EEPROM

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235905 <Local>TM: Acesso do parâmetro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A Control Unit tentou escrever um valor ilegal no parâmetro do Terminal Module (TM).

Correção: - Verificar se a versão do firmware do Terminal Module (r0158) corresponde a versão do firmware da Control Unit (r0018).
- Se necessário, substituir o Terminal Module.
Nota:
A versão do firmware para igualar uma com a outra estão no arquivo readme.txt no cartão de memória.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235906 <Local>TM: Falta alimentação de tensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 0 ... 7.
02: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 8 ... 15.
04: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 0 ... 7 (X520).
08: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 8 ... 15 (X521).
10: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 16 ... 23 (X522).
20: Falta a alimentação de 24 V TM41 para DI/DO 0 ... 3.

Correção: Verificação dos terminais de alimentação de tensão (L1+, L2+, L3+, M).

235907 <Local>TM: Inicialização de hardware falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A inicialização do Terminal Module falhou.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Solicitação de configuração incorreta do TM17 ou TM41.
02: Programação do TM17 ou TM41 falhou.
04: Carimbo de tempo inválido do TM17 ou TM41.

Correção: Executar POWER ON

235910 <Local>TM: Sobretemperatura no módulo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura no módulo excedeu o limite mais alto permitido.

Correção: - Reduzir a temperatura ambiente.
- Substituir o Terminal Module.

235911 <Local>TM: Operação sincronizada com o ciclo, falha de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O número máximo permitido de falhas de sinal de vida do Master (operação sincronizada de ciclo) foi ultrapassado na operação cíclica.
Com a ativação do alarme as saídas do módulo são resetadas até a próxima sincronização.

Correção: - Verificação da física do bus (resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (r4201 através do p0915).
- Verificar se o sinal de vida do Master é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com r4201.12 ... r4201.15 e sinal de disparo r4301.9).
- Verificar o bus ou o Master quanto à sobrecarga (p. ex. tempo de ciclo de bus Tdp ajustado muito curto).

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

235920 <Local>TM: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235999 <Local>TM: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no Terminal Module e não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit. Este pode ocorrer se o firmware presente no componente é mais recente do que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Note:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma mais recente descrição da Control Unit

Correção: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Unidade de Controle (r0018).

236207 <Local>Hub: Sobre temperatura no componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Temperatura do DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou o limiar
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0,1°C de resolução.

Correção: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236211 <Local>Hub: Alarme de sobre temperatura no componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Temperatura do DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou o limiar
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0,1°C de resolução.

Correção: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

236214 <Local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fornecimento de energia 24V no DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou anomalia limiar.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0,1°C resolução.
Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236216 <Local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fornecimento de energia 24V no DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou anomalia limiar.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0,1°C resolução.
Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236217 <Local>Hub: Alarme de Sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Fornecimento de energia 24V no DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou anomalia limiar.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0,1°C resolução.
Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236800 <Local>Hub: grupo de sinais

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Reação: NENHUM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Módulo Hub DRIVE-CLiQ detectou pelo menos uma falha.
Correção: Avaliação das demais atuais mensagens.

236801 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Identificação de falha (r2124, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal de vida recebido do telegrama não esta ligado.

Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

236802 <Local>Hub: Estouro na taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: A_INFEED: OFF2 (NENHUM)
SERVO: NENHUM
VECTOR: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um overflow de período de tempo ocorreu em um DRIVE-CLiQ Hub Module.
Falta valor(r0949, valor em decimal):
xx: Número de período de tempo xx

Correção: - Reduzir a atual freqüência do controlador.
- Realizar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizr o firmware para uma versão posterior.
- Contactar o Hotline.

236804 <Local>Hub: Erro de Checksun

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante a leitura da memória de programa no DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet (DMC) ocorreu um erro de checksum.
Identificação de falha (r2124, valor em hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Correção: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLIQ Hub Módulo.

236805 <Local>Hub: Checksum de EEPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados internos do parametro do DRIVE-CLIQ Hub módulo estão incorretos.
Identificação de falha (r2124, valor em hexadecimal):
01: EEPROM erro de acesso.
02:Muitos blocos na EEPROM.

Correção: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLIQ Hub Módulo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

236820 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Modulo está danificada.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex = 1 dec:
Checksum error (CRC error).
xx = 02 hex = 2 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção.
xx = 03 hex = 3 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção.
xx = 04 hex = 4 dec:
O comprimento do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex = 5 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex = 6 dec:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não confere.
xx = 07 hex = 7 dec:
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um SYNC.
xx = 08 hex = 8 dec:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um SYNC.
xx = 09 hex = 9 dec:
Bit de erro definido no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido bem antecipado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

236835 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada. O nó não pode enviar e receber em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo esgotado no recebimento da lista de telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo esgotado no envio da lista de telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

236836 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro ao enviar dados para DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada. Dados não pode ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex = 65 dec:
Tipo de telegrama não corresponde enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

236837 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no DRIVE-CLiQ componente. Falha hardware não pode ser excluído.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex = 32 dec:
Erro no cabeçário do telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Recebimento error: O telegrama buffer memory contém um erro.
xx = 42 hex = 66 dec:
Envio erro: O telegrama buffer memory contém um erro.
xx = 43 hex = 67 dec:
Envio erro: O telegrama buffer memory contém um erro.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236845 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Identificação de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex = 11 dec:
Erro de sincronismo durante transferência de dados de ciclos alternados

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

236851 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet (DMC) está danificada.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal de vida recebido pelo telegrama não esta ligado.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

236860 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro de checksum (erro de CRC) e telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (Erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
O tamanho do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro no telegrama recebido está setado e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro no telegrama recebido está setado.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está bem antecipado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

236885 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Os nós não enviam e recebem em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal de vida do telegrama recebido não configurado e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de execução na lista de telegrama recebido.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de execução na lista de telegrama enviado.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão fornecida do componente envolvido.
- Executar POWER ON.
- Substituir o componente envolvido.

236886 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Os dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 41 hex = 65 dec:
Tipo de telegrama não corresponde à lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

236887 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Módulo DRIVE-CLiQ Hub). Hardware com falhas não pode ser excluído.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 20 hex = 32 dec:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Erro de recepção: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex = 66 dec:
Erro de envio: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex = 67 dec:
Erro de envio: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 60 hex = 96 dec:
Resposta recebida com atraso durante a medição do tempo de execução.
xx = 61 hex = 97 dec:
Tempo para troca de dados de características muito longo.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236895 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro alternando dados cíclicos

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação no DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes , xx = causa da falha
xx = 0B hex = 11 dec:
Erro de sincronização durante a alternação de transferência de dados cíclica.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

236896 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Módulo DRIVE-CLiQ Hub), especificado por um Identificação de falha, foi alterado em uma maneira incompatível, respeitando as propriedades quando ocorre o boot. Um motivo pode ser, ex. que um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ foi substituído.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Correção:
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos componentes e versões de Firmware.
- Executar POWER ON.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

236899 <Local>Hub: Falha desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: A_INFEED: NENHUM (OFF1, OFF2)
SERVO: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
VECTOR: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no módulo DRIVE-CLiQ Hub que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer caso o firmware deste componente seja mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

236999 <Local>Hub: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no módulo do DRIVE-CLiQ Hub, o qual não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto ocorre quando o firmware do componente é mais novo que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

240000 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X100

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste objeto de acionamento.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240001 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X101

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste objeto de acionamento.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240002 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X102

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste objeto de acionamento.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240003 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X103

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste objeto de acionamento.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240004 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X104

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste objeto de acionamento.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240005 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X105

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No objeto de acionamento no soquete DRIVE-CLiQ X105 ocorreu uma falha.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste objeto de acionamento.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

240100 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X100

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste objeto de acionamento.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240101 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X101

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste objeto de acionamento.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240102 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X102

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste objeto de acionamento.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240103 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X103

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste objeto de acionamento.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240104 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X104

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste objeto de acionamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240105 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X105

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no objeto de acionamento e no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste objeto de acionamento.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240799 <Local>CX32: Fim de transferência da configuração, execedeu o tempo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O momento final de transferência configurado para a transmissão dos valores atuais cíclicos foi excedido.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

240801 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está ajustado.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

240820 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro de CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é menor do que está especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é maior que está especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado, mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado, mas há um telegrama recebido.
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama recebido é configurado.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está muito adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

240835 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
O tempo de execução na lista de recepção de telegrama.
xx = 40 hex:
Tempo de execução na lista de envio de telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

240836 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo do telegrama não corresponde à lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

240837 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240845 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização durante a alternação de transferência de dados cíclica.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. escravo)

240851 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Controller Extension envolvido.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está fixo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

240860 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ ocorreu no Controller Extension envolvido à Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex:
Erro de CRC e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 01 hex:
Erro de CRC.
xx = 12 hex:
O telegrama é mais curto do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 02 hex:
Telegrama é mais curto do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex:
O telegrama é mais longo do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 03 hex:
Telegrama é mais longo do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex:
O comprimento do telegrama recebido não combina na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não combina na lista recebida.
xx = 15 hex:
O tipo de telegrama recebido não combina na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 05 hex:
O tipo de telegrama recebido não combina na lista recebida.
xx = 16 hex:
O endereço da Power Unit no telegrama e na lista recebida não combina e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 06 hex:
O endereço da Power Unit no telegrama e na lista recebida não combina.
xx = 19 hex:
O bit de erro no telegrama recebido está enviada e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama recebido está fixo.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está muito antecipado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

240885 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ ocorreu no Controller Extension envolvido à Control Unit.
Dados não são capazes de ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex:
Sinal de vida no telegrama recebido não envia e o telegrama recebido está muito antecipado.
x= 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
Estouro de tempo no telegrama quando recebeu lista.
xx = 40 hex:
Estouro de tempo no telegrama quando enviou lista.
xx = 62 hex:
Erro na transição para operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

240886 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ aconteceudo Controller Extension envolvido à Control Unit.
Dados não são capazes de ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não combina com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

240887 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Hardware com defeito não pode ser excuído.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro ao receber: o telegrama da memória contém mais um erro.
xx = 42 hex:
Erro ao enviar: o telegrama da memória contém mais um erro.
xx = 43 hex:
Erro ao enviar: o telegrama da memória contém mais um erro.
xx = 60 hex:
Resposta recebida muito tarde durante tempo de execução
xx = 61 hex
Tempo coletado para troca de característica muito longo.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240895 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ ocorreu do Controller Extension envolvido à Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização ao alternar transferência de dados cíclico.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915 (DRIVE-CLiQ falha de transferência limite de desligam. mestre)

249150 <Local>Sistema de refrigeração: Falha ocorrida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sistema de refrigeração menciona uma falha geral.

Correção: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.
Veja também: p0266 (Sistema de refrigeração, respostas da fonte de sinais)

249151 <Local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condutividade da água de refrigeração excedeu o limite de falha (p0269[2]) configurado.
Veja também: p0261 (Sistema de refrigeração, tempo de partida 2), p0262 (Sistema de refrigeração, falha no tempo de retardo da condutiv.), p0266 (Sistema de refrigeração, respostas da fonte de sinais)

Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249152 <Local>Sistema de refrigeração: Falta sinal de feedback do comando ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falta a resposta do comando ON do sistema de refrigeração.
- Após o comando ON a resposta não chegou durante o tempo de inicialização (p0260).
- A resposta falhou durante a operação.
Veja também: p0260 (Sistema de refrigeração, tempo de partida 1), r0267 (Sistema de refrigeração, palavra de estado)

Correção: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

249153 <Local>Sistema de refrigeração: Fluxo de fluido de refrigeração muito baixo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sistema de refrigeração do inversor acusa um fluxo de fluido de refrigeração muito baixo.
- Após o comando ON a resposta não chegou durante o tempo de inicialização (p0260).
- A resposta demorou além do timeout permitido (p0263) durante a operação.
Veja também: p0260 (Sistema de refrigeração, tempo de partida 1), p0263 (Falha no fluxo da refrigeração, tempo de retardo), r0267 (Sistema de refrigeração, palavra de estado)

Correção:
- Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249154 <Local>Sistema de refrigeração: Ocorreu vazamento de fluido

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A função de monitoração de vazamento de líquido respondeu.
Precaução:
Antes desta falha ser re-parametrizada como um alarme, deve-se assegurar que o acionamento é desligado caso a água de refrigeração seja perdida.
Veja também: r0267 (Sistema de refrigeração, palavra de estado)

Correção:
- Verificar o sistema de refrigeração quando a vazamentos no circuito de refrigeração.
- Verificar a fiação do terminal de entrada (Terminal Module) para a monitoração do fluido de vazamento.

249155 <Local>Sistema de refrigeração: Versão de Firmware do Power Stack Adapter muito antiga

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A versão de Firmware no Power Stack Adapter (PSA) é muito antiga e não dá suporte para nenhuma refrigeração a fluido.

Correção: Atualize o firmware. Confira dados de EEPROM.

249156 <Local>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura na entrada do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha definido.

Correção: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

249170 <Local>Sistema de refrigeração: Apareceu um alarme

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sistema de refrigeração menciona um alarme geral.
Correção: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249171 <Local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de alarme

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A condutividade do meio de refrigeração excedeu o limite de alarme (p0269[1]) configurado.
Veja também: p0261 (Sistema de refrigeração, tempo de partida 2), p0262 (Sistema de refrigeração, falha no tempo de retardo da condutiv.), p0266 (Sistema de refrigeração, respostas da fonte de sinais)
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249171 <Local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de alarme

Valor de mensagem: -
Objeto drive: VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A condutividade que monitora o líquido refrigerante é fixa (r0267 bit 7, para p0266 índice 7).
Veja também: p0261, p0262, p0266, r0267
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249172 <Local>Sistema de refrigeração: Valor atual de condutividade inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante a monitoração de condutividade da água de refrigeração apareceu uma falha na fiação ou no sensor.
Correção: - Verificar a fiação do sistema de refrigeração até o Power Stack Adapter (PSA).
- Verificar o funcionamento do sensor de medição de condutividade.

249173 <Local>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura na entrada do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência definido.
Correção: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

249200 <Local>Excitação Sinal coletivo Falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: VECTOR

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O controle de seqüência da excitação indica uma falha.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Bit 0:
Em estado desligado ou ao desativar a excitação a mensagem "Excitação pronta para ativar Resposta" foi recebida durante o tempo de monitoração.
Bit 1:
Após o comando ON a mensagem "Excitação pronta para operar Resposta" não foi recebida durante o tempo de monitoração.
Bit 2:
Após uma liberação de pulsos a mensagem "Excitação em operação Resposta" não foi recebida durante o tempo de monitoração.
Bit 3:
Mensagem "Excitação Sinal coletivo Falha" presente.

Correção: - Verificar a excitação.
- Verificar comandos, respostas e interconexões BICO.

249201 <Local>Excitação Sinal coletivo Alarme

Valor de mensagem: -

Objeto drive: VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Mensagem "Excitação Sinal coletivo Alarme" presente.

Correção: Verificar o dispositivo de excitação.

250001 <Local>COMM BOARD: Alarme 1

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: CBE20: Um controlador da rede PROFINET tenta estabelecer uma conexão que usa um telegrama configurado incorretamente. A versão (v2.1/v2.2) do projeto (Config. HW) da rede PROFINET não é compatível como firmware da CBE20.

Correção: CBE20: atualizar na rede PROFINET a versão do projeto (Config. HW) e/ou o firmware do CBE20
Veja também: p8835 (Seleção de firmware CBE20)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2.4 Alarme de acionamento

300406 Problema durante comunicação acíclica para o endereço básico %1, informação adicional %2, %3, %4

Definições: Apenas para PROFIdrive:
Durante a comunicação não cíclica ocorreu um problema com o endereço lógico básico. As informações adicionais identificam o local do problema. Caso o endereço lógico de inicialização for 0, apenas informações adicionais são relevantes.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Por favor informe o serviço autorizado. O Alarme pode ser suprimido com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 1 == 0
SIEMENS AG, System Support for A&D MC products, Hotline (telefone: veja alarme: 1000)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

300410 Eixo %1 acionamento %2 Erro no armazenamento do arquivo (%3, %4)

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do acionamento
%3 = Código de erro 1
%4 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, p. ex. o resultado de uma função de medição, não pôde ser armazenado no sistema de arquivos.
Com código de erro 1 == 291: Ocorreu um erro ao montar a informação ACC. A informação básica disponibilizada no drive está incorreta ou possui um formato desconhecido.
Com código de erro 1 == 292: Falha de memória na montagem da informação ACC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Por favor informe o pessoal autorizado/departamento de service.
- Crie mais espaço no sistema de arquivos. É normalmente suficiente apagar 2 programas de NC ou liberar de 4 - 8 kbytes de memória. Se estas correções não funcionarem, será necessário aumentar o número de arquivos por diretório ou o próprio tamanho do sistema de arquivos (para tanto será necessário executar um back-up completo).
- Altere os parâmetros dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e, se for necessário
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Power On
- Recarregar os dados salvos
- Com código de erro 1 == 291: Substitua o software do drive e utilize uma versão com informação ACC adequada
- Com código de erro 1 == 292: Substitua o software do drive e utilize uma versão anterior de software do drive.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300411 Eixo %1, drive %2 erro na leitura de um arquivo (%3, %4)

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do acionamento
%3 = Código de erro 1
%4 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, por exemplo, um arquivo de inicialização do drive, não pode ser lido a partir do sistema de arquivos. O bloco de dados ou o sistema de arquivos está danificado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se o erro ocorreu durante a inicialização, aparentemente diz respeito a um arquivo de boot do drive, apagar os arquivos de boot e carregar novamente no comando a partir de uma cópia protegida.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300412 Arquivo de dados não pode ser armazenado (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, p.ex., o resultado de uma função de medição, não pode ser armazenado no sistema de arquivos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Criar mais espaço no sistema de arquivos. Na maioria das vezes é suficiente apagar 2 programas NC ou liberar de 4 à 8Kbyte de memória. Se tal não for possível, aumentar o número dos arquivos por diretório ou o sistema de arquivos em geral. Para isto proceda da seguinte maneira:
- Salvar todos os dados.
- Alterar ajustes dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e, se for necessário, de
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power-On
- Recarregar dados salvos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300413 Arquivo de dados não pode ser lido (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, por exemplo, um arquivo de inicialização do drive, não pode ser lido a partir do sistema de arquivos. O bloco de dados ou o sistema de arquivos está danificado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Se o erro ocorreu durante a inicialização, aparentemente diz respeito a um arquivo de boot do drive, apagar os arquivos de boot e carregar novamente no comando a partir de uma cópia protegida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300423 Resultado da medição não pode ser lido (%1)

Parâmetros: %1 = Código de erro

Definições: O resultado de um processo de medição não pode ser lido:
- Código de erro = 4: espaço insuficiente para o resultado de medição
- Código de erro = 16: a medição ainda não terminou

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Repetir a medição. Alterar eventualmente o tempo de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380001 PROFIBUS/PROFINET: Erro de inicialização, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Definições: A inicialização do PROFIBUS/PROFINET Master é falha.
Vista geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = versão DPM, versão DPM, versão DPA, --
- 02 = timeout de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = erro de sincr. DPM-PLL, --, --, --
- 07 = queue de alarme muito longo, número atual, número nominal, --
- 08 = Client desconhecido, ID do Client, --, --
- 09 = versão Client, ID do Client, versão Client, versão DPA
- 10 = - 10 = muitos Clients, número de Client, número máx. de Clients, --
- 11 = endereço log.bas. usado em multiplicidade, nº Bus, nº Slot, endereço log. bas. --
- 20 = endereço Slave/Device utilizado várias vezes, endereço Slave/Device, --
- 21 = endereço Slave/Device desconhecido, endereço Slave/Device, --
- 22 = telegrama de configuração com erro, endereço Slave/Device, código de erro, --
- 23 = OMI incompatível (Data), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 24 = OMI incompatível (Driver), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 25 = inicialização CPI falhou, código de erro, --, --, --
- 26 = DMA não está ativo
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido

Clients são os seguintes componentes do comando que usam o PROFIBUS/PROFINET:
ID de Client = 1: PLC
ID de Client = 2: NCK
As causas podem ser
- SDB possui conteúdo incorreto
- Partes do programa de sistema foram danificadas
- Defeito de hardware dos componentes NC

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Solução para 1-11
1. Verificar o projeto de comando, verificar o MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER, recarregar este ao utilizar um SDB específico de usuário.
2. Se o erro persistir, salvar os dados e reiniciar o comando com os valores padrão no estado em que foram fornecidos.
3. Com a inicialização realizada sem erros, os dados de usuário devem ser novamente carregados passo a passo.
4. Se o erro persistir, mesmo com a inicialização com os valores padrão, fazer o boot a partir do PC-Card ou atualizar o software.
5. Substituir o hardware, caso o erro ainda persistir.

Solução para 20-21
1. Verificar/corrigir os endereços dos Slaves/Devices conectados.

Solução para 22
Para a descrição do significado dos códigos de erro, veja o alarme 1903 do SINAMICS
1. Controlar o SDB
- Controlar tipo de telegrama e comprimento
- Calibrar manobra de slot com P978

2. Avaliar alarmes/avisos de acionamento

Solução para 23-24
1. Substituição de software necessária

Solução para 25
1. Alterar tipo de telegrama
2. Reduzir número de slots
3. Reduzir número de Slaves/Devices
4. Gerar novo SDB
5. Substituição de software necessária

Se o erro não pode ser eliminado conforme este procedimento, entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380003 PROFIBUS/PROFINET: Falha operacional, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

Definições: Em modo cíclico ocorreu uma falha operacional no PROFIBUS/PROFINET.
Vista geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = alarme desconhecido, classe de alarme, endereço lógico, --
- 02 = timeout de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = Client não registrado, número de Client, número máx. de Clients, --
- 06 = erro de sincronização, núm. violação de sincr., --, --
- 07 = timeout de Spinlock, PLC-Spinlock, NCK-Spinlock, --
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido

Classe de alarme: (compare com o alarme 380 060)
As causas podem ser principalmente:
- Para causa de erro 01: Falha na transmissão de dados para o PROFIBUS/PROFINET
- para causas de erro 02, 03, 04: SDB possui conteúdo incorreto
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07: Partes do programa de sistema foram danificadas
- Para causa de erro 06: O ciclo bus PCI difere da taxa esperada, com isso não é possível realizar nenhuma sincronização. O ciclo bus PCI deverá ser especificado corretamente.

O erro também pode ocorrer através de problema de hardware no módulo MCI.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção:
- Para causa de erro 01:
- Controlar o cumprimento das diretrizes elétricas e de controle para PROFIBUS/PROFINET, avaliar a instalação dos cabos
- Controlar os resistores de terminação do conector Profibus (nas pontas de cabo posição ON, senão a posição OFF prescrita)
- Verificar Slave/Device
- Para causas de erro 02, 03, 04:
- Verificar o SDB
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07:
- Proceda como na localização de erros do alarme 380 001
- Para causa de erro 06:
- O ciclo bus PCI deverá ser especificado corretamente.

Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380005 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3 com conflito de acesso, tipo %1, contador %2

Parâmetros: %1 = Tipo de conflito.
%2 = Número de ordem dentro de uma sequência de conflitos.
%3 = Número dos bus afetados

Definições: Em modo cíclico ocorreu um conflito de acesso no PROFIBUS/PROFINET. Foi feita uma tentativa o NCK de gravar dados no Bus ou de ler dados a partir do Bus enquanto a transferência cíclica de dados estava ativa. Em determinadas situações isso pode resultar em dados inconsistentes.
Tipo 1: No Bus a transferência cíclica ainda não foi concluída, quando o NCK solicita a leitura dos dados.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Tipo 2: O NCK ainda não terminou com a gravação de seus dados, quando a transferência cíclica é novamente iniciada. O contador %2 contém um número seqüencial e inicia em 1. São emitidos no máximo 10 alarmes consecutivos. Se não ocorrer nenhum conflito em um ciclo DP, o contador é resetado e em um próximo conflito serão emitidos novamente novos alarmes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verificar os comportamentos de timing, principalmente configurar corretamente o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME e o MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY:
Para tipo 1 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY maior,
para tipo 2 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY menor.
- Se uma operação sem alarmes pode ser obtida com o ajuste de um valor baixo do MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY, então o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME deve ser aumentado.
- Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380020 PROFIBUS/PROFINET: Barramento %3 SDB %4 erro %1 fonte %2

Parâmetros: %1 = Erro
%2 = SDB fonte
%3 = Número de barramento
%4 = Número SDB

Definições: SDB para configuração do PROFIBUS/PROFINET está com falha.
Causa do erro:
- 01 = SDB não está disponível na fonte.
- 02 = SDB da fonte é muito grande.
- 03 = SDB da fonte não pode ser ativado.
- 04 = Fonte vazia.
- 05 = Fonte não disponível.
Fonte SDB:
- 99 = Sistema passivo de arquivos: _N_SDB_DIR
- 100 = Cartão CF: /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Cartão CF: /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Cartão CF: /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Cartão CF: /user/sinumerik/sdb/...
Reação: O PROFIBUS/PROFINET está inativo e opera com o SDB default.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: - Verificar o ajuste do MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
- Na fonte=100: Verificar o diretório _N_SDB_DIR no sistema passivo de arquivos.
- Na fonte=103-106: Verificar diretórios no cartão CF

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380021 Profibus-DP: O SDB padrão tipo 2000 foi carregado

Definições: Nenhum SDB tipo 2000 específico disponível.
O SDB padrão foi carregado com a inicialização.
O NC está operacional para uma colocação em funcionamento sem o processamento dos periféricos.
O alarme ocorre na primeira vez que se liga o NC ou com a perda do SDB que foi salvo na memória RAM após a primeira colocação em funcionamento..

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Gerar o SDB específico de usuário e carregá-lo no comando ou selecionar e ativar o SDB standard através do MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
Reiniciar o NC.
Caso o erro ocorra novamente na próxima vez que o NC for ligado, então o SDB carregado está com erro e deverá ser gerado novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

380022 PROFIBUS/PROFINET: A configuração no DP Master Bus %1 foi alterada

Parâmetros: %1 = Número dos bus afetados

Definições: Na atual operação foi alterada a configuração do Profibus no DP-Master, p. ex. através do download de uma nova configuração de hardware pelo Step7. Visto que provavelmente também foram alterados dados de ciclo, não pode ocorrer nenhuma continuação da operação, uma partida a quente é necessária.
Se a funcionalidade do Master estiver no PLC (como no 840Di), então mesmo assim o PLC foi parado para o download e com isso gerado um alarme 2000 (sinal de vida do PLC).

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Reiniciar NCK.
Se mesmo assim não for possível eliminar o erro, dirija-se com o texto de alarme ao fabricante do sistema de comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380040 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3, erro de configuração %1, parâmetro %2

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro
%3 = Número dos bus afetados

Definições: O PROFIBUS/PROFINET não foi criado no SDB de acordo com a diretriz de configuração do NC utilizado.
Resumo: Causa do erro, Par 1:
- 01 = SDB contém Slave/Dispositivo sem Slot de diagnóstico, endereço Slave/Dispositivo
- 02 = SDB contém muitas entradas de Slot, identificador
- 03 = SDB não contém nenhum dado eqüidistante, sem função
- 04 = PNIO: SDB contém Tdp (também TDC) diferentes em um mesmo dispositivo
- 05 = PNIO: SDB contém Tmapc (também CACF) diferentes em um mesmo dispositivo
- 06 = PNIO: SDB contém TI diferentes em um mesmo dispositivo
- 07 = PNIO: SDB contém TO diferentes em um mesmo dispositivo
- 08 = PNIO: SDB contém elevado número de dispositivos (com valores acima de 126)
- 09 = O conteúdo de SDB é transferido de forma segmentada (muitos slots/ frames)
- 20 = SDB contém muitos Slaves/Devices, quantidade.
- 21 = SDB com falta de dados ou com dados inválidos, ErrorCode.
- 22 = SDB com dados incorretos de configuração, endereço de Slave/Device, Errorcode
- 23 = reservado
- 24 = reservado
- 25 = reservado
- 26 = reservado
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Deve-se controlar se o respectivo SDB:
- Contém um Slot de diagnóstico para cada Slave/Device e
- Contém apenas entradas de Slave/Device relevantes à aplicação.

Em geral, é possível incluir uma quantidade máxima de Slaves/Devices no SDB que são parcialmente relevantes para diversas versões finais do produto. Entretanto, isto provoca sobrecargas do NC quanto à necessidade de memória e tempo de processamento, e por isso que sempre deve ser evitado
No caso deste alarme será necessária uma minimização do SDB.
Para a causa de erro 03 deve ser verificado se no SDB está ativada a eqüidistância (p. ex. com a config. de HW no Step7).
Se o alarme ainda aparecer, então entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

380050 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de entradas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Definições: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:
Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1]: n = Maior índice de eixo do comando
- MD12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas digitais
- MD12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 $MN_PLC_ANA_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas analógicas
Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou o SDB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380051 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de saídas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Definições: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:
Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = Maior índice de eixo do comando
- MD12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas digitais
- MD12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 $MN_PLC_ANA_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas analógicas
Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou o SDB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380060 PROFIBUS/PROFINET: Alarme %1 no endereço lógico %2 do Slave/Device que não foi atribuído

Parâmetros: %1 = Classe de alarmes
%2 = endereço lógico

Definições: O SDB não possui nenhum Slave/Device atribuído no NC através da parametrização do MD (veja também o alarme 380050/051). Porém, o Slave/Device está conectado no PROFIBUS/PROFINET e mencionou um alarme.
Classe de alarme:
- 01 = Restabelecimento de estação (e coment.)
- 02 = Queda de estação
Alarme de exibição, é possível continuar o trabalho com o NC.

Reação: Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: - Refazer MDs ou
- Alterar SDB ou
- Desconectar o Slave/Device do PROFIBUS/PROFINET ou
- Confirmar o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

380070 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de entrada para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Definições: Para uma entrada digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Não existe nenhum slot configurado para este endereço básico, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: entrada digital.
Caso comprimento = 2 : entrada analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN.
- Reiniciar a NCK.
Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380071 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de saída para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Definições: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Ou não existe nenhum slot configurado para este endereço de base, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.
- Reiniciar a NCK.
Se o erro continuar a ocorrer, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380072 PROFIBUS/PROFINET: Slot de saída do endereço básico %1 (comprimento %2) não permitido

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Definições: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço lógico incorreto, a área encontra-se na área de acesso do PLC (PIQ, endereço < 256).
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Correção: Para Slots de saída utilizar apenas endereços fora da imagem de processo do PLC (p. ex. >= 256).
Especificar os endereços básicos corretos nos dados da máquina:
- Para comprimento=1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- Para comprimento=2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Reinicialização do NCK

Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380075 PROFIBUS/PROFINET: Queda do módulo DP Bus %2 Slave/Device %1

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Definições: Queda de um Slot PROFIBUS/PROFINET utilizado pelo NCK para I/O digital ou analógico.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação correta do Slave/Device (todos Slaves/Devices devem estar incluídos no Bus, LED verde).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380076 PROFIBUS/PROFINET: Falta telegrama DO1: Bus %2 Slave/Device %1

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Definições: Nota para o responsável pela colocação em funcionamento: Um PROFIBUS-Slave/PROFINET-Device utilizado como acionamento NCK não possui nenhuma atribuição válida de telegrama DO1 (compare o MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS com a configuração Step7).
O presente alarme informa, entre outros, que a sincronização de horário do alarme entre o comando e este Slave/Device não opera.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Especificar o valor válido no MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380500 PROFIBUS/PROFINET: Falha de acionamento %1, código %2, valor %3, horário %4

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = código da falha no drive (P947(/945)/P824).
%3 = valor da falha no drive (P949/P826).
%4 = tempo da falha no drive (P948/P825).

Definições: Conteúdo da memória de falhas do drive configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do drive.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380501 PROFIBUS/PROFINET: Falha Bus,Slave/Device,DO-Id %1 código %2, valor %3, horário %4

Parâmetros: %1 = 8Bit número de bus 8Bit número de Slave/Device 16Bit DO-Id
%2 = Código de falha do drive (P947)
%3 = Valor de falha do drive (P949)
%4 = Tempo de falha do drive (P945)

Definições: Conteúdo da memória de falhas do Slave/Device atribuído.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Para códigos/valores de falha veja documentação do drive.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 Slave/Device %2 com configuração alterada

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço Slave/Device

Definições: A configuração de Bus sofreu alterações.
Causas:
- Primeira colocação em funcionamento
- Detectado novo Slave/Device no Bus

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para poder operar o bus com a nova configuração, é necessário uma reinicialização adicional.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380503 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 com configuração alterada

Parâmetros: %1 = Número de barramento

Definições: Foi disponibilizado um novo SDB com configuração alterada.
As novas configurações somente estarão ativas na próxima inicialização do Bus.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Para operar o bus com a nova configuração, uma reinicialização adicional será necessária.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380598 do not use

Definições: do not use

Reação: Visualização de alarme.

Correção: do not use

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380599 do not use

Definições: do not use

Reação: Visualização de alarme.

Correção: do not use

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

2.5 PLC-Alarmes

400102 Apagar o DB2 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400103 Apagar o DB3 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400106 Apagar o DB3 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400109 Apagar o DB9 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400110 Deletar o DB 10 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400111 Apague o DB11 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400120 Apague o DB20 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400121 Apague o DB21 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400122 Apague o DB22 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400123 Apague o DB23 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400124 Apague o DB24 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400125 Apague o DB25 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400126 Apague o DB26 no PLC e o reinicie.

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400127 Apague DB27 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400128 Apague DB 28 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400129 Apague DB 29 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400130 Apague DB 30 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400131 Apague DB 31 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400132 Apague DB 32 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400133 Apague DB 33 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400134 Apague DB 34 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400135 Apague DB 35 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400136 Apague DB 36 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400137 Apague DB 37 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400138 Apague DB 38 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400139 Apague DB 39 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400140 Apague DB 40 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400141 Apague DB 41 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400142 Apague DB 42 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400143 Apague DB 43 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400144 Apague DB 44 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400145 Apague DB 45 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400146 Apague DB 46 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400147 Apague DB 47 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400148 Apague DB 48 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400149 Apague DB 49 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400150 Apague DB 50 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400151 Apague DB 51 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400152 Apague DB 52 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400153 Apague DB 53 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400154 Apague DB 54 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400155 Apague DB 55 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400156 Apague DB 56 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400157 Apague DB 57 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400158 Apague DB 58 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400159 Apague DB 59 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400160 Apague DB 60 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400161 Apague DB 61 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400171 Apagar o DB71 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente possuem tamanhos diferentes
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400172 Apagar o DB72 no PLC e reinicializar

Definições: --
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Consulte as informações do fabricante de máquina
Continuação do programa: Interno

400173 Apagar o DB73 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400174 Apagar o DB74 no PLC e reinicializar

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400176 Apague DB 76 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400177 Apague DB 77 no CLP e reinicie

Definições: O DB criado pelo programa básico e o DB existente diferem em tamanho.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB deve ser apagado através do STEP7. Tamanho limite do programa de usuário foi ultrapassado.
Continuação do programa: Interno

400201 PLC STOP devido ao carregamento no estado RUN: DB%Z

Parâmetros: %Z = Bloco de dados
Definições: Um DB já existente foi recarregado no estado RUN.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Necessário restart .
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400202 Erro de acesso

Definições: O dado não pode ser acessado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Erro de sistema. Anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400203 Erro de acesso ao DB: DB%Z

Parâmetros: %Z = Bloco de dados
Definições: O bloco de dados não está disponível ou ele está protegido contra gravação.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB indicado deve ser recarregado através do STEP7 ou a proteção contra gravação do DB deve ser removida. Reinicialização necessária.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400204 Necessário restart

Definições: DB gerado pelo programa básico é diferente em tamanho do DB existente.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: O DB é apagado durante o próximo startup e é gerado novamente pelo programa básico.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400250 NCK - monitoração sinal de vida

Definições: NCK não comunicou com o CLP durante a operação cíclica. Temporizador do parâmetro NCCyclTimeout do FB1 foi executado sem redisparo.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialização do NCK
Continuação do programa: Interno

400251 NCK não foi inicializada

Definições: NCK não comunicou com o PLC.
NCK não iniciado.
Quite o erro durante inicialização: o tempo limite digitado no OB1 / FB1 sob o parâmetro de endereço MCP1Cycl ou MCP2Cycl foi excedido.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Especificar corretamente os valores padrão no FB1.
Reset geral do NCK e reinicialização
Aumento dos valores de tempo no FB1.
Continuação do programa: Interno

400252 Erro de comunicação interna com NCK.

Definições: Um erro ocorreu durante transmissão de dados entre CLP e o NCK (somente FM-NC)
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicie NCK
Continuação do programa: Interno

400253 CLP em STOP devido a erro de sistema SPL

Definições: Após a interrupção de comunicação entre o NCK e o CLP em relação ao "cross_check" dos dados SPL, o CLP foi comutado para STOP com um atraso de 5 s.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Não inicie mais SPL. Examine os componentes do sistema (CLP deve ter a versão correta do FB15 e do DB18).
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400254 Ocorreu um erro checksum: %1

Parâmetros: %1 = Informação sobre o código ou a tabela
Definições: Erro de Checksum em código segurança-relevante ou dados segurança-relevantes. As funções seguras de monitoramento (Segurança Integrada) no PLC pode ser danificada.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Desligar/Ligar o controle. Se o erro acontecer novamente informe o departamento de serviço.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400255 Sinal de monitoração de vida do NCK2

Definições: NCK2 não comunicou com o CLP durante operação cíclica. Temporizador do parâmetro NCCyclTimeout do FB1 foi executado sem redisparo. (somente FM-NC).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reinicie NCK

Continuação do programa: Interno

400256 NCK2 não arrancou

Definições: NCK2 não iniciou. NCK não comunicou com o CLP. Temporizador do parâmetro NCRunupTimeout do FB1 expirou. (somente FM-NC).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Execute um reset geral do NCK e reinicie.

Continuação do programa: Interno

400257 Erro de comunicação interna com NCK2

Definições: Um erro ocorreu durante transmissão de dados entre o CLP e o NCK. (somente FM-NC)

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Reinicie NCK

Continuação do programa: Interno

400260 Falha do painel de comando de máquina 1

Definições: O painel de comando da máquina (MSTT) falhou na interface 1 de painel de comando da máquina. O Timer do parâmetro FB1 MCP1Timeout expirou. Endereço incorreto no parâmetro DB7 MCP1BusAdr. Parâmetro DB7 MCP1NotSend=TRUE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com o MSTT. Aumentar o valor do parâmetro de tempo MCP1 Timeout. Passar o MCP1Cycl para o valor padrão. Corrigir no parâmetro DB7 o MCP1BusAdr e ajustar com o endereço selecionado. Definir o parâmetro DB7 MCP1NotSend=FALSE.

Continuação do programa: Interno

400261 Falha do painel de comando de máquina 2

Definições: O painel de comando da máquina (MSTT) falhou na interface 2 de painel de comando da máquina. O Timer do parâmetro FB1 MCP2Timeout expirou. Endereço incorreto no parâmetro DB7 MCP2BusAdr. Parâmetro DB7 MCP2NotSend=TRUE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com o MSTT. Aumentar o valor do parâmetro de tempo MCP2 Timeout. Passar o MCP2Cycl para o valor padrão. Corrigir no parâmetro DB7 o MCP2BusAdr e ajustar com o endereço selecionado. Definir o parâmetro DB7 MCP2NotSend=FALSE.

Continuação do programa: Interno

400262 Falha no aparelho de operação manual

Definições: Unidade de "handheld" (HHU) falhou. Temporizador do parâmetro HHUTimeout do FB1 expirou.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a conexão com o BHG Aumentar o valor do parâmetro de tempo BHG Timeout. Passar o BHGCycl para o valor padrão.

Continuação do programa: Interno

400264 Parâmetro ponteiro do painel de comando de máquina 1 está incorreto

Definições: Um ponteiro está incorreto na faixa de parâmetros MCP 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400265 Parâmetro ponteiro do painel de comando de máquina 2 está incorreto

Definições: Há um ponteiro incorreto na faixa de parâmetros MCP 2.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400266 Parâmetro ponteiro da unidade handheld incorreto

Definições: Há um ponteiro incorreto na faixa de parâmetros HHU
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija a configuração de PLC nos parâmetros do FB1.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400267 Erro de acesso

Definições: Dados do MCP ou HHU não puderam ser acessados
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verifique os parâmetros do MCP ou HHU no FB1.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400268 Erro na comunicação interna com o painel de comando de máquina 1, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar os parâmetros do MCP no FB1, comutar MCP1Stop TRUE->FALSE
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400269 Erro na comunicação interna com o painel de comando de máquina 2, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar os parâmetros do MCP no FB1, comutar MCP2Stop TRUE->FALSE
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400270 Erro na comunicação interna com o handheld BHG, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar os parâmetros do BHG no FB1, comutar BHGStop TRUE->FALSE
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400271 Erro de comunicação com as teclas de acesso direto 1, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o parâmetro OpKey
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400272 Erro de comunicação com as teclas de acesso direto 2, número interno de erro: %Z

Definições: Erro de comunicação entre CP e PLC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o parâmetro OpKey
Continuação do programa: Interno

400274 Teclas de acesso direto 1 falharam

Definições: Teclas de acesso direto 1: Timeout interno expirou.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar a conexão com o módulo das teclas de acesso direto
Continuação do programa: Interno

400275 Teclas de acesso direto 2 falharam

Definições: Teclas de acesso direto 2: Timeout interno expirou.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar a conexão com o módulo das teclas de acesso direto
Continuação do programa: Interno

400276 Pointer de parâmetros de teclas de acesso direto 1 incorreto

Definições: Pointer definido incorretamente.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir pointer
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400277 Pointer de parâmetros de teclas de acesso direto 2 incorreto

Definições: Pointer definido incorretamente.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir pointer
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400551 Falha no bus do MPI/DP

Definições: Erro detectado no bus do módulo I/O
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O
Continuação do programa: Interno

400552 Falha no bus do DP

Definições: Erro detectado no bus do módulo I/O
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O
Continuação do programa: Interno

400553 Falha no bus do PROFINET

Definições: Erro detectado no bus do módulo I/O
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Controlar o módulo I/O, corrigir erro de módulo I/O
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

400601 Configuração das posições de carga está incorreta

Definições: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir a colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400602 A configuração dos fusos está incorreta

Definições: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir a colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400603 A configuração do revólver está incorreta

Definições: A configuração do PLC no DB4 não é compatível com a configuração do NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir a colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400604 Configurar troca com M06 em dados de máquina

Definições: Com o tipo de magazine usado (magazine box, corrente), a troca é possível somente com M06. Se necessário, verifique também ajustes não permitidos em magazine revolver.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ajuste o valor no dado específico de canal TOOL_CHANGE_MODE (MD 22550) para 1.
Continuação do programa: Interno

400902 Parâmetro de canal não permitido no FC 9

Definições: O canal parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400903 Parâmetro IntNo não permitido no FC9

Definições: A interrupção parametrizada não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401003 FC 10 erro de sistema 0x8083

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401004 FC 10 erro de sistema 0x8084

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

401005 FC 10 erro de sistema 0x8085

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401006 FC 10 erro de sistema 0x8086

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401007 FC 10 erro de sistema 0x8087

Definições: Ocorreu o erro de sistema SFC52.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reinicialize, anote o texto de erro e entre em contato com a Siemens AG A&D MC, Hotline.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401502 Parâmetro de eixo não permitido no FC 15

Definições: O eixo parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401602 Parâmetro de eixo não permitido no FC 16

Definições: O eixo parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401702 Parâmetro de fuso não permitido no FC 17

Definições: O fuso parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401805 Parâmetro de eixo não permitido no FC 18

Definições: O eixo / fuso parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

401901 Parâmetro de BAG não permitido no FC 19

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

401902 Parâmetro de canal não permitido no FC 19

Definições: O canal parametrizado não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402401 Parâmetro BAGNo não permitido no FC24

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402402 Parâmetro ChanNo não permitido no FC24.

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402501 Parâmetro de BAG não permitido no FC 25

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402502 Parâmetro de canal não permitido no FC 25

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402601 Parâmetro BAGNo não permitido no FC26

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

402602 Parâmetro ChanNo não permitido no FC26

Definições: O grupo de modo parametrizado, canal não existe.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrija o parâmetro.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410141 Gerenciamento de ferramentas: Número de posições de carga muito grande

Definições: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 posições de carga
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir a colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

410142 Gerenciamento de ferramentas: Número de porta-ferramentas muito grande

Definições: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 porta-ferramentas
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir a colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410143 Gerenciamento de ferramentas: Número de revólveres muito grande

Definições: A configuração do PLC no DB4 possui mais do que 32 revólveres
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir a colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410144 Gerenciamento de ferramentas: Número de magazine %Z definido em duplicidade

Definições: O número de magazine foi definido em duplicidade
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Os magazines, fusos e locais de carga devem ser claramente definidos em diferentes áreas TO.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

410150 Área da lista de decodificação M muito grande

Definições: Número muito grande de grupos M no CLP.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Reduza o número de grupos
Continuação do programa: Interno

410151 Faltam dados do magazine para gerenciamento de ferramenta no CLP

Definições: Dados do magazine não estão disponíveis no CLP. A colocação em funcionamento não foi completada, embora o opcional TOOLMAN foi ativado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Para colocação em funcionamento do gerenciamento de ferramentas deve ser ativada a softkey 'Gerar dados de PLC' através da HMI Advanced. Ou criamos os dados no bloco de dados DB4 a partir do DBB64.
Continuação do programa: Interno

410160 Configuração Profibus muito grande para DP1

Definições: A área interna de dados para a configuração do Profibus é muito grande.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Definir e carregar configuração menor de Profibus
Continuação do programa: Interno

410900 M para N: A chamada não foi prosseguida

Definições: O processo de comutação iniciado não foi encerrado
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410901 M para N: HMI 1 não reage ao deslocamento

Definições: A HMI comutada não reage
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Interno

410902 M para N: HMI 1 não passa para offline

Definições: A HMI comutada não reage
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410903 M para N: HMI 2 não reage ao deslocamento

Definições: A HMI comutada não reage
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410904 M para N: HMI 2 não passa para offline

Definições: A HMI comutada não reage
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410905 M para N: Falta conexão da HMI com a interface atribuída

Definições: A HMI a ser comutada não estabelece nenhuma conexão com o NC
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Ativar novamente o menu de canal na HMI
Continuação do programa: Interno

410906 M para N: Falta o sinal de vida de uma HMI

Definições: A conexão com o NC foi estabelecida
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar a conexão com a HMI
Continuação do programa: Interno

411101 Parâmetro Axis não permitido no FB11

Definições: Parâmetro do eixo não está dentro da faixa permitida.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Use número de eixo permitido.
Continuação do programa: Interno

411501 Versão incorreta do FB15, > execute reset geral, não transmita FB 15 do projeto

Definições: FB15 não corresponde com o programa básico usado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Execute reset geral do CLP. Use versão correta do programa básico.
Continuação do programa: Interno

411502 Versão incorreta da rotina de base PLC

Definições: FB15 não corresponde com o programa básico usado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Carregue o programa básico que corresponda à versão do NCK.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

428201 Alarme de diagnose

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428221 Alarme do endereço diagnse %Z

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428601 Falha do módulo, na unidade de expansão

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428602 Nova ocorrência de falha do módulo, na unidade de expansão

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428603 Falha do módulo, DP-Master

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428604 Falha de um slave DP

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428605 Falha de um slave DP

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428606 Reincidência na unidade de expansão, erro na parametrização

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

428607 Reincidência no DP-Slave, erro na parametrização

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428608 Reincidência no DP-Slave, discrepância entre configuração ajustada e a atual.

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428621 Falha do amplificador

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428622 Restabelecimento do amplificador, desvio entre configuração nominal e atual

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428623 Falha de um sistema DP-Master, Bus: %2

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428624 Falha de um DP-Slave, Bus: %2, Slave: %1

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428625 Restabelecimento do DP-Slave com falha, Bus: %2, Slave: %1

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428626 Restabelecimento do amplificador, erro na parametrização

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

428627 **Restabelecimento do DP-Slave, erro na parametrização, Bus: %2, Slave: %1**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428628 **Restabelecimento do DP-Slave, desvio entre configuração nominal e atual, Bus: %2, Slave: %1**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428630 **Falha do sistema PROFINET-IO**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428631 **Falha de um PROFINET Devices, Device: %Z**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428632 **Restabelecimento de PROFINET Device com falha, Device: %Z**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428633 **Restabelecimento PROFINET Device, desvio entre configuração nominal e atual, Bus: %Z**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

428634 **Restabelecimento de PROFINET Device, erro na parametrização, Device: %Z**

Definições: Foi ativado OB82 ou OB86.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Eliminar a causa da falha indicada
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

800000 **Erro: Grupo HiGraph FC %A, grafo nº %N, estado %Z**

Definições: Nenhuma.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Nenhuma.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Continuação do programa: Interno

810001 OB evento de erro, análise de erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810002 Erro de sincronismo, análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810003 Erro assíncrono, análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810004 Evento 'stop/abort', análise de erro via STEP7 necessária.

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810005 Evento sequencial de condição operacional, análise de erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810006 Evento de comunicação de erro, análise do erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810007 Evento erro de sistema H/F, análise do erro via STEP7 necessária

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

810008 **Erro nos dados de diagnóstico dos módulos, análise do erro via STEP7 necessária**

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Exibe alarme, CLP para Stop se necessário.
Continuação do programa: Interno

810009 **Evento diagnóstico de usuário, análise de erro via STEP7 necessária.**

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

810015 **Evento de diagnóstico de módulo, necessário analisar erro via STEP7**

Definições: Mensagem de erro de CLP reduzida. STEP7 é necessário para análise exata.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Diagnóstico com STEP7.
Continuação do programa: Interno

830000 **Mensagem: Grupo HiGraph FC %A, grafo nº %N, estado %Z**

Definições: Nenhuma.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Nenhuma.
Continuação do programa: Interno

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Lista de números de ações

3

N.º 0

N.º 1

Definições: Execute a fase de inicialização. (interno, após Power On, inicialização das tarefas)

N.º 2

Definições: Execute o Reset. (Reset do sinal Vdi, reset do grupo de modos ou após Power On)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

N.º 3

Definições: Ative os blocos de inicialização de reset.
(inicializado com o reset de sinal Vdi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

N.º 4

Definições: Execute o Reset, o fim de programa foi reconhecido (bloco NC de dados 30)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

N.º 5

Definições: Mudança do modo de operação em um modo de operação "MDA ou Automático"
(Sinal Vdi: sinais de grupo de modo de operação)
Não é permitido se:
1. O canal estiver ativo (programa em execução, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)
2. Foi dada partida em outro modo de operação de programa.
3. Um canal abandonou o grupo de modo de operação devido a uma interrupção.
4. Sobregravar
Possível medida para:
1. Cancelar programa com a tecla Reset
ou parada de programa Stop (não durante a localização de blocos e o carregamento de dados de máquina)
2. Cancelar programa com a tecla Reset
3. Cancelar programa com a tecla Reset ou esperar até a conclusão da interrupção.
4. Desseleção da sobregravação

N.º 6

Definições: Mudança automática de um modo de operação interno
para um modo de operação externo ajustado.
P. ex.: Durante o Teach: Modo interno = Automático ou MDA
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 7

Definições: Mudança do modo de operação em um modo manual
(Sinal Vdi: sinais de grupo de modos, JOG, TEACH_IN, RE)
Não é permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito extensa
O atual processo de usinagem pode ser interrompido através de
diversos eventos. Dependendo do evento, são ativados programas ASUP.
Estes programas ASUP também podem ser interrompidos da mesma forma
do programa de usuário. Por falta de memória não é possível obter
um nível de encadeamento qualquer dos programas ASUP.
Exemplo:
Uma interrupção interrompe a atual execução de programa. Outras
interrupções de prioridade mais alta interrompem as execuções
de programa ASUP ativadas anteriormente.
2. O canal estiver ativo (programa em execução, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)
3. Um canal abandonou o grupo de modos devido a uma interrupção.
4. Sobregravar
Possível medida para:
1. Cancelar programa com a tecla Reset
2. Cancelar programa com a tecla Reset
ou parar programa (não durante a localização de blocos e o carregamento de dados de máquina)
3. Cancelar programa com a tecla Reset ou esperar até a conclusão da interrupção.
4. Desseleção da sobregravação

N.º 8

Definições: Seleção da sobregravação (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

N.º 9

Definições: Desseleção da sobregravação (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

N.º 10

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP".
(Sinal Vdi, interface ASUP, interface digital-analógica)
Os alarmes podem ser ativados através do dado de máquina "HW_DEBUG_MASK" (somente para testes).
Não permitido se:
1. O canal está ativo devido a uma localização de blocos ou carregamento de dados de máquina
2. O canal está parado e quando devemos iniciar a ASUP "ASUP_START_MASK"
e o atual bloco não pode ser reorganizado.
3. A aproximação de ponto de referência ainda não tenha sido executada
Possível medida para:
1. Esperar até a conclusão da localização de blocos ou do carregamento dos dados de máquina,
ou cancelamento do programa com a tecla Reset
2. Ativar troca de blocos até o bloco NC estar reorganizado.
3. Executar aproximação do ponto de referência ou este estado pode ser ignorado através do
dado de máquina "ASUP_START_MASK".

N.º 11

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP" com retração rápida.
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
como INTERRUPT

N.º 12

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP" no limite do bloco.
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
como INTERRUPT

N.º 13

Definições: Execute uma retração rápida.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 14

Definições: Mova a ferramenta (somente no gerenciamento de ferramentas) (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 15

Definições: Execute o cancelamento de curso restante ou sincronização de eixo.
(Sinal Vdi: Cancelamento de curso restante ou modo de seguimento)
Modo de seguimento: P. ex: Ao ativar o controle de eixo
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Cancelar programa
2. Cancelar programa

N.º 16

Definições: Cancelamento da repetição de subrotina.
(Sinal Vdi: Apagar número de execuções da subrotina)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Cancelar programa
2. Cancelar programa

N.º 17

Definições: Cancelamento do processamento da subrotina.
(Sinal Vdi: Cancelamento de níveis de programa)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Cancelar programa
2. Cancelar programa

N.º 18

Definições: Ative o bloco-a-bloco.
(Sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 19

Definições: Desativação do bloco-a-bloco.
(Sinal Vdi: Desativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer nenhum alarme

N.º 20

Definições: Ative o bloco-a-bloco no processamento principal.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 21

Definições: Ative o bloco-a-bloco de decodificação.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Esperar até a ASUP iniciada estar concluída ou cancelar o programa
2. Cancelar programa

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 22

Definições: Ative o bloco-a-bloco de programa principal.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 23

Definições: Ative o bloco-a-bloco de deslocamento.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 24

Definições: Inicie o processamento do programa,
(Sinal Vdi, NC-Start)
Não permitido se:
1. Estado de programa ativo,
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação de ponto de referência ainda não tenha sido executada

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência

N.º 25

Definições: Inicie o processamento do programa (comunicação de canal, bloco NC:START),
Não permitido se:
1. Estado de programa ativo
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação do ponto de referência ainda não foi executada.
4. Foi selecionado um modo de operação incorreto (somente Automático).

Possível medida para:
1. Proteger partida com WAITE.
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência
4. Selecionar modo de operação de programa

N.º 26

Definições: Inicie a continuação do processamento do programa.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Não permitido se:
1. Estado de programa ativo
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação do ponto de referência ainda não foi executada.

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 27

Definições: Inicie a continuação do processamento selecionado.
(Sinal Vdi: NC-Start)
(JOG ou ponto de referência)
Não permitido se:
1. Movimento em JOG ativo
2. Existe uma reação de alarme:
que impede executar uma partida,
ou dificulta uma frenagem.

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.

N.º 28

Definições: ! Função Digitalização removida !
Inicie o processamento do submodo Digitalização.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Não permitido se:
1. Movimento em JOG ativo
2. Existe uma reação de alarme:
que impede executar uma partida,
ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação do ponto de referência ainda não tenha sido executada.

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência

N.º 29

Definições: Pare todos os eixos
(Sinal Vdi, Stopall ou através da tecla Reset)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 30

Definições: Execute uma parada de programa. (Bloco NC, M0)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 31

Definições: Pare o movimento em JOG.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 32

Definições: ! Função Digitalização removida !
Pare o processamento de digitalização.
(Sinal Vdi: NC-Stop)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 33

Definições: Inicie o processamento selecionado.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Não permitido se:
1. Mudança de processo ativa (Mudança de modo de operação,
ativar e desativar sobregravação)
2. Existe uma reação de alarme:
que impede executar uma partida,
ou dificulta uma frenagem.
3. Um processo está em execução (programa NC, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Nenhum

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 34

Definições: Pare o processamento ativo.
(Sinal Vdi: NC-Stop)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 35

Definições: Inicie o processamento dos dados de máquina. (Comando Pi)
(o arquivo INI já está no NCK)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 36

Definições: Inicie o processamento dos dados de máquina. (comando Pi)
(arquivo INI está em local externo (p. ex:) no MMC)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 37

Definições: Pare por causa do bloco-a-bloco de grupo de modos.
(Sinal Vdi, bloco a bloco tipo A, após Stop em outro canal deste grupo de modos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 38

Definições: Pare por causa do bloco-a-bloco de grupo de modos.
(Sinal Vdi, bloco a bloco tipo B, após Stop no limite de bloco de outro canal deste grupo de modos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 39

Definições: Pare, pois o fim do OverstoreBuffer "_N_OSTOREXX_SYF" foi atingido.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 40

Definições: Inicie o pré-processamento (Bloco NC, Stopre)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 41

Definições: Pare o processamento no limite de bloco. (Bloco NC, M00/M01)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 42

Definições: Pare o processamento no limite de bloco
(Alarme, sinal Vdi: NC-Stop no limite de bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 43

Definições: Pare do fim da ASUP, caso tenha iniciado a partir do "parado". (Comando interno)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 44

Definições: Selecione o programa (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 45

Definições: Selecione o programa que ainda se encontra externamente (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 46

Definições: Seleção de programa de outro canal. (Comunicação de canal, bloco NC INIT)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 47

Definições: Salve a definição de uma ASUP que pode ser ativada. (Comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 48

Definições: Passa todos dados de máquina para modo ativo (comando Pi) com o atributo (NEW_CONF).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 49

Definições: Cancele todos alarmes com a condição de cancelamento CANCELCLEAR (comando Pi, tecla Cancel)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 50

Definições: Continue a localização. (Bloco NC = Stopre)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 51

Definições: Inicie a localização (Comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 52

Definições: Continue a localização (Comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 53

Definições: ! Função Digitalização removida !
Ative a digitalização (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 54

Definições: ! Função Digitalização removida !
Desative a digitalização (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 55

Definições: Ative o gerador de função (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 56

Definições: Desative o gerador de função (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 57

Definições: Espere por um marcador de programa (Comunicação de canal, bloco NC, WAITM).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 58

Definições: Espere por um fim de programa (Comunicação de canal, bloco NC, WAITE).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 59

Definições: Seleção de programa de outro canal com sincronização
(comunicação de canal, bloco NC: INIT + SYNC)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 60

Definições: Espere até vir a confirmação do MMC (bloco NC, MMC_CMD).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 61

Definições: Ative a omissão de blocos Slash
(Sinal Vdi: Omissão de blocos)
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande

Possível medida para:
1. Esperar até concluir a ASUP em andamento ou cancelar o programa

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 62

Definições: Desative a omissão de blocos Slash
(Sinal Vdi: Omissão de blocos)
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande

Possível medida para:
1. Esperar até concluir a ASUP em andamento ou cancelar o programa

N.º 63

Definições: Ative o processamento de teste
(Sinal Vdi: Override de avanço rápido)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Esperar até a ASUP iniciada estar concluída ou cancelar o programa
2. Cancelar programa

N.º 64

Definições: Desative o processamento de teste
(Sinal Vdi: Override de avanço rápido)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Esperar até a ASUP iniciada estar concluída ou cancelar o programa
2. Cancelar programa

N.º 65

Definições: Ative o bloqueio de leitura para bloco de processamento principal.
(Sinal Vdi: Bloqueio de leitura)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 66

Definições: Desative o bloqueio de leitura do bloco de processamento principal.
(Sinal Vdi: Bloqueio de leitura)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 67

Definições: Pare no limite do bloco (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 68

Definições: Pare todos eixos (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 69

Definições: Ative o teste de programa.
(Sinal Vdi: Teste de programa)
Não permitido se:
1. O gerenciamento de ferramentas está ativo.
2. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
1. Salvar dados de ferramenta
2. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset
   ou esperar pela conclusão do programa

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 70

Definições: Desative o teste de programa.
(Sinal Vdi: Teste de programa)
Não permitido se:
1. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"
Possível medida para:
2. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset
ou esperar pela conclusão do programa

N.º 71

Definições: Pare no fim do pré-processamento de blocos (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 72

Definições: Pare no fim do pré-processamento de blocos (Alarme)
seguido de uma organização do processamento de blocos.
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande
Possível medida para:
1. Esperar até concluir a ASUP em andamento ou cancelar o programa

N.º 73

Definições: Parada condicional no limite do bloco. Mesmo após a continuação com um NC-Start
ainda existe um motivo de parada "Parada no fim do bloco", resultando em nova parada.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 74

Definições: Parada condicional no limite do bloco. Mesmo com Start o interpretador
e o pré-processamento não é colocado nenhum bloco no processamento principal.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 75

Definições: Parada do pré-processamento. (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 76

Definições: Movimento de retrocesso no G33 e parada.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 77

Definições: Espera condicional pelo marcador de programa (bloco NC, WAITMC).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 78

Definições: Defina o marcador (Bloco_NC, SETM)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 79

Definições: Delete o marcador (Bloco_NC, CLEARM)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 80

Definições: Seleção de um bloco NC (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 81

Definições: Bloqueie o programa NC atualmente em
execução contra uma edição (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 82

Definições: Partida de um programa no submodo TeachIn.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Veja STARTSIG e MODESWITCHTOAPROGMODE

N.º 83

Definições: Continue um programa no submodo TeachIn.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Veja STARTSIG e MODESWITCHTOAPROGMODE

N.º 84

Definições: Reorganização do processamento de blocos
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 85

Definições: Ative uma interrupção de usuário "ASP" em um modo de operação manual (Jog, Ref, ...).
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
Veja INTERRUPT

N.º 86

Definições: Ative uma interrupção de usuário "ASUP". Executado somente em estado de canal READY.
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
Veja INTERRUPT

N.º 87

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP".
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
Evento coletivo para todos sinais de interrupção.
Este evento decide qual interrupção de fato
desejamos disparar. Possíveis
candidatos são:
INTERRUPT
INTERRUPTFASTLIFTOFF
INTERRUPTBLSYNC
INTERRUPT_TOPROG_NOEPOS
INTERRUPT_START
Veja INTERRUPT

N.º 88

Definições: Pare o processamento,
(Sinal Vdi, parada do grupo de modos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 89

Definições: Passe todos dados de máquina para modo ativo com o atributo (NEW_CONF).
(Bloco_NC, NEW_CONF)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 90

Definições: Passe todos dados de máquina para modo ativo com o atributo (NEW_CONF).
(Bloco_NC, NEW_CONF durante localização de blocos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 91

Definições: Inicie a continuação do processamento do interpretador (parada interna do pré-processamento).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 92

Definições: Bloqueio para salvamento de dados
Não permitido se:
O estado de canal NCK não estiver em "parado"

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 93

Definições: Passar para estado ativo os dados de usuário,
isto é, por exemplo, novos comprimentos de ferramenta
são imediatamente ativados via MMC no programa em processamento
Não permitido se:
1. O estado de canal NCK não estiver em "parado"
2. O canal estiver parado
e o atual bloco não poder ser reorganizado.

Possível medida para:
1. Pressionar tecla Stop / Bloco a bloco / Reset / StoAtEnd (em Auto).
2. Ativar a troca de blocos até o bloco NC estar reorganizado.

N.º 94

Definições: Registrar a versão do PLC de usuário no arquivo de versões
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 95

Definições: Serviço Pi para mudar sistema de medição
Não deveria ocorrer em nenhum alarme, pois, se necessário, o serviço PI é confirmado negativamente

N.º 96

Definições: Desativar sistema
(Sinal Vdi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

N.º 97

Definições: Ativar o PI de localização de blocos em Mode 5.
Neste modo a localização de blocos é simulada,
enquanto o programa é executado até o bloco de destino através do
"modo de teste de programa".

N.º 98

Definições: Parada e retrocesso estendido

N.º 99

Definições: A localização de blocos (geral) é ativada neste momento.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme, pois, se necessário, o serviço PI é confirmado negativamente.

N.º 100

Definições: Localização integrada de blocos, isto é, em um programa parado é iniciada uma nova localização de blocos.

N.º 101

Definições: O deslocamento externo de ponto zero é ativado via PLC.
Para isso o percurso é parado, executada a reorganização,
o interpretador é comutado e, em seguida, selecionado
com REPOS e continuado automaticamente.
Não permitido se:
1. O canal não estiver em AUTO ou MDA.
2. O canal estiver parado

e o atual bloco não poder ser reorganizado.
Possível medida para:
1. Selecionar AUTO ou MDA.
2. Ativar a troca de blocos até o bloco NC estar reorganizado.

N.º 102

Definições: O tipo 3 de bloco a bloco é ativado.
Com o tipo 3 de bloco a bloco é realizada uma parada em todos blocos principais.
Em contrapartida ao tipo 1 de bloco a bloco, o comando de programa
de peça SBLOF é ignorado.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 103

Definições: Parada de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não é controlado pelo PLC
(Exceção: comportamento antigo no eixo de oscilação)

N.º 104

Definições: Parada de um movimento de eixo individual por um alarme
/Alarme)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
(Exceção: comportamento antigo no eixo de oscilação)

N.º 105

Definições: Continuação de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não tiver sido parado antes.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

N.º 106

Definições: Cancelamento de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

N.º 107

Definições: Cancelamento de curso restante de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

N.º 108

Definições: Ativar: Agora o eixo é controlado pelo PLC
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

N.º 109

Definições: Desativar: Agora o eixo é controlado pelo PLC
(Sinal Vdi)
Somente permitido se:
O eixo for o eixo de processamento principal ou eixo neutro.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

N.º 110

Definições: Em processamento

N.º 111

Definições: Em processamento

N.º 112

Definições: Em processamento

N.º 113

Definições: Em processamento

N.º 114

Definições: Em processamento

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 115

Definições: O evento é disparado através do flanco positivo de PLC do sinal "Repos-Mode-Edge".
Não permitido se:
1. O canal estiver ativo (programa em execução, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)

Possível medida para:
1. Cancelamento de programa com a tecla Reset ou parada do programa (não durante localização de blocos, carregamento de dados de máquina)

N.º 116

Definições: Ative os comandos do gerenciamento de ferramentas.
(Sinal Ch-Vdi)
Não permitido se:
1. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
1. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset ou esperar pela conclusão do programa

N.º 117

Definições: Desative os comandos do gerenciamento de ferramentas.
(Sinal Ch-Vdi)
Não permitido se:
1. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
1. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset ou esperar pela conclusão do programa

N.º 118

Definições: Comutação dos limites de segurança (SGE) desejados sempre permitida

N.º 119

Definições: Stop-Run, isto é, o NCK pára automaticamente em um bloco definido via BTSS.
Não permitido se:
1. O comando não estiver em Automático.

N.º 120

Definições: Suspensão rápida em um eixo individual
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.

N.º 121

Definições: Parada da suspensão rápida em um eixo individual
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC
O eixo não executar nenhuma suspensão rápida

N.º 122

Definições: Somente para execução de testes e em sistemas Assert.

N.º 123

Definições: Definir o bloqueio global de partida PI _N_STRTLK sempre permitido

N.º 124

Definições: Resetar o bloqueio global de partida PI _N_STRTUL sempre permitido

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 125

Definições: Mudança implícita do modo de operação para JOG para iniciar um "movimento JOG" em Automático
Para isso veja $MN_JOG_MODE_MASK
Não permitido se:
1. Um canal abandonou o grupo de modo de operação devido a uma interrupção.
2. Sobregravação

Possível medida para:
1. Cancelamento de programa com tecla Reset ou espera pela conclusão de uma interrupção.
2. Desseleção da sobregravação

N.º 126

Definições: Mudança implícita do modo de operação no fim de um "movimento JOG" iniciado em modo de operação Automático
Para isso veja $MN_JOG_MODE_MASK
Não permitido se:
1. Um canal abandonou o grupo de modo de operação devido a uma interrupção.
2. Sobregravar

Possível medida para:
1. Cancelamento de programa com tecla Reset ou espera pela conclusão de uma interrupção.
2. Desseleção da sobregravação

N.º 127

Definições: A localização simulada deve ser iniciada, isto é, os resultados do cálculo somente são exibidos na HMI,
mas também NÃO é executado movimento após a localização.
Não permitido se:
1. O canal NCK não estiver em RESET

Possível medida para:
1. Pressionar Reset

N.º 128

Definições: A execução da área Programa foi negada.
Não permitido se:
1. O canal não estiver em RESET
2. O canal não estiver em Automático.

Possível medida para:
1. Pressionar Reset
2. Ativar após Automático.

N.º 129

Definições: A seleção do serviço PI de controle de sintaxe "_N_CHKSEL" foi negado.
Não permitido se:
1. O canal NCK não estiver em RESET

Possível medida para:
1. Pressionar Reset

N.º 130

Definições: A inicialização do serviço PI de controle de sintaxe "_N_CHKRUN" foi negada.
Não permitido se:
1. O canal NCK não estiver em RESET

Possível medida para:
1. Pressionar Reset

N.º 131

Definições: A inicialização do serviço PI de controle de sintaxe "_N_CHKABO" foi negada.
Não permitido se:
Não deveria ocorrer.

N.º 132

Definições: O serviço PI _N_NCKMOD (BIT-1) for negado.
Não permitido se:
Não deveria ocorrer.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

N.º 133

Definições: O serviço PI _N_NCKMOD (BIT-1) for negado.
Não permitido se:
Não deveria ocorrer.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Reações do sistema 4

4.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK

Identificador COMPBLOCKWITHREORG

Efeito O bloco de preparação detectou um erro, que pode ser corrigido através da modificação do programa. A reorganização é realizada após a modificação de programas.

- Bloco de correção com reorganização

Identificador COMPENSATIONBLOCK

Efeito O bloco de preparação detectou um erro, que pode ser corrigido através da modificação do programa.

- Bloco de correção

Identificador FOLLOWUP

Efeito Acompanhamento de eixos

- NC troca para modo de acompanhamento

Identificador INTERPRETERSTOP

Efeito Execução do programa é abortada após todos os blocos de preparação (Buffer de interpolação) serem processados.

- Interpreterstopp

Identificador LOCALREACTION

Efeito

- Reação de alarme local

Identificador NOALARMREACTION

Efeito

- Nenhuma reação de alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificador NOREADY | NCKREACTIONVIEW

Efeito NCK-Ready off: Ativa a desaceleração rápida (por exemplo, com corrente de frenagem máxima) de todos os acionamentos, retira a liberação de todos os eixos de NC, libera o relé de NC ready.

- NC não está pronto

Identificador NOREADY | BAGREACTIONVIEW

Efeito BAG-Ready off: Ativa a desaceleração máxima (por exemplo, com corrente de frenagem máxima) dos eixos neste modo de operação, retira a liberação do servo para os eixos de NC em questão.

- BAG não está pronto

Identificador NOREADY

Efeito Channel-Ready off: Ativa desaceleração rápida dos acionamentos deste canal (por exemplo, com corrente de frenagem máxima), retira a habilitação do servo dos eixos em questão.

- Canal não está pronto

Identificador NONCSTART

Efeito Não é possível iniciar um programa neste canal.

- NC start inibido para este canal

Identificador NOREFMARK

Efeito Os eixos deste canal devem ser referenciados novamente.

- Referência de eixos neste canal

Identificador SETVDI

Efeito Alarme de interface de sinal é setado.

- Sinal de interface é setado.

Identificador SHOWALARM

Efeito Alarme é apresentado na MMC.

Indicação do alarme

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificador STOPBYALARM

Efeito Rampa de parada de todos os eixos de canal.

- NC-Stop através de um alarme.

Identificador STOPATENDBYALARM

Efeito Parada no final do bloco.

- NC-Stop através de um alarme no final do bloco.

Identificador SHOWALARMAUTO

Efeito O alarme é apresentado sempre que o Bit 0 dos dados de máquina ENABLE_ALARM_MASK for setado. A reação deve ser setada sempre que um alarme ocorra durante o modo automático sem operação manual realizada pelo usuário.

- Reação de alarme no modo automático

Identificador SHOWWARNING

Efeito O alarme é apresentado sempre que o Bit 1 dos dados de máquina ENABLE_ALARM_MASK for setado. É proposital para o caso de alarmes que devem normalmente ser suprimidos.

- Apresentação de alarme

Identificador ALLBAGS_NOREADY

Efeito O sinal de ready é cancelado em todos os grupos de modos de operação. A reação corresponde deste modo à NCKREACTIONVIEW|NOREADY, a diferença é que o contato de NC-READY não é cancelado e o bit VDI correspondente não é setado. Isto é desejado em caso de parada de emergência, por exemplo.

- BAG não está pronto

Identificador DELAY_ALARM_REACTION

Efeito Caso esta reação de alarme for configurada manualmente, todas as reações de alarmes, que ocorrerem neste momento, são memorizadas e não são ativas. Os alarmes são apresentados na MMC. Reações do grupo de modo de operação e do NCK são transferidas. As reações são eliminadas através da ativação da chamada do clearDelayReaction ou através de um alarme que foi configurado NO_DELAY_ALARM_REACTION. Ativa todas as reações de alarme com atraso.

- Todas as reações específicas de canal com atraso através do alarme.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificador NO_DELAY_ALARM_REACTION

Efeito O estado DELAY_ALARM_REACTION é cancelada.
- O alarme de atraso de reação é cancelado.

Identificador ONE_IPO_CLOCK_DELAY_ALARM_REACTION

Efeito Todas as reações de alarmes são atrasadas de um ciclo quando o alarme é emitido. Isto torna-se necessário como parte de desenvolvimento ESR.
- Todas as reações de alarmes são atrasadas de um ciclo IPO, no alarme.

4.2 Critério de eliminação para alarmes

Identificador CANCELCLEAR

Efeito O alarme é cancelado pressionando-se a tecla cancel em qualquer canal. Também é limpo pela tecla de start do programa de peça.
- Limpar alarme com a tecla Clear ou com NC START

Identificador CLEARHIMSELF

Efeito Auto-eliminação do alarme. O alarme é limpo não por uma ação do operador, mas explicitamente por um "clearAlarm" programado no código fonte do NCK.
- Apresentação do alarme desaparece com a causa do alarme. Nenhuma ação de operação é necessária.

Identificador NCSTARTCLEAR

Efeito O alarme é limpo ao iniciar um programa no canal o qual o alarme ocorreu. O alarme é limpo por um NC reset.
- Limpar o alarme com NC START ou a tecla de RESET e continuar o programa.

Identificador POWERONCLEAR

Efeito O alarme é cancelado desligando/ligando o controlador (POWER ON).
- Desligue e ligue o controlador.

Identificador RESETCLEAR

Efeito O alarme é limpo ao pressionar a tecla de Reset no canal o qual o alarme ocorreu.
- Apagar um alarme com a tecla reset. Reiniciar o programa.

Identificador BAGRESETCLEAR

Efeito O alarme é apagado com o comando "BAGRESETCLEAR" ou com um reset em todos os canais deste BAG.
- Pressionar a tecla RESET para limpar os alarmes em todos os canais deste BAG. Reiniciar o programa.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Identificador NCKRESETCLEAR

Efeito O alarme é apagado com o comando "NCKRESETCLEAR" ou com um reset em todos os canais.

- Apagar um alarme em todos os canais com a tecla RESET. Reiniciar o programa.

Identificador NOCLEAR

Efeito A informação de eliminação é apenas necessária para o pseudo número interno do alarme EXBSAL_NOMOREALARMS.

4.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS

Os erros e estados detectados por componentes do acionamento são indicados por alarmes.

Estes alarmes são categorizados em avisos e alarmes

Informações gerais em falhas (alarmes)

Quando uma falha ocorre, acontece o seguinte:

- Uma ação apropriada referente à falha é disparada.
- O sinal de estado ZSW1.3 é ajustado.
- A falha é adicionada em um buffer de falhas.

Eliminação de uma falha:

- Eliminar a causa da falha
- Quitar a falha

Informações gerais em falhas (alarmes)

Quando um aviso ocorre acontece o seguinte:

- O sinal de estado ZSW1.7 é ajustado.
- O aviso é adicionado em um buffer de avisos.

Eliminação de um aviso:

- Avisos são auto quitados, por exemplo, se a causa for eliminada os avisos são automaticamente resetados.

"Reações" de falhas (Alarmes)

A reação padrão de falha especifica a reação em evento de falha.
Para uma vista geral de parâmetros e blocos de função, favor consultar o seguinte documento:

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

LIS1, Manual de listas 1

Definições das reações de falhas

Designação	NENHUM
Reação	Nenhum
Descrição	Nenhuma reação quando a falha ocorrer

Designação	OFF1
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do gerador de rampa, seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1121). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado (p1215). Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação do freio expira (p1217). A velocidade igual a zero é detectada se a velocidade atual cair abaixo do limite (p1226) ou se o tempo de monitoração (p1227) iniciou quando o valor de referência do limite de velocidade (p1226) expirou. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • O seguinte se aplica à controle de malha fechada de torque: Reação como em OFF2 • Ao desligar o modo de controle de malha fechada de torque (p1501): Não há nenhuma reação específica de frenagem. Caso a velocidade atual esteja abaixo da velocidade limite (p1226) o freio do motor será fechado caso esteja parametrizado com 1. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217).

Designação	OFF2
Reação	Pulso interno e externo de desativação
Descrição	Controle da malha fechada de velocidade e de torque • Eliminação instantânea do pulso, o acionamento está "beirando" uma parada. • O freio do motor é fechado imediatamente caso esteja parametrizado. • É desabilitado o ligamento.

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Designação	OFF3
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do OFF3 seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1135). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação do freio expira (p1217). A velocidade igual a zero é detectada se a velocidade atual cair abaixo do limite (p1226) ou se o tempo de monitoração (p1227) iniciou quando o valor de referência do limite de velocidade (p1226) expirou. • É desabilitado o ligamento. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • Alterar para operação de controle de velocidade e outras reações como descritas para operação de controle de velocidade

Designação	STOP1
Reação	-
Descrição	Disponível em breve

Designação	STOP2
Reação	n_set = 0
Descrição	• n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1135). • O acionamento permanece em malha fechada de velocidade.

Designação	DCBRAKE
Reação	-
Descrição	Disponível em breve

Designação	ENCODER
Reação	Pulso interno e externo de desativação (p0491)
Descrição	A reação de falha ENCODER é aplicada de acordo com o ajuste em p0491. Ajustes de fábrica: p0491=0 --> Falha de encoder resulta em OFF2

Quitação de falhas (Alarmes)

Indica a quitação padrão para a falha após eliminar a causa.
Para uma vista geral sobre os parâmetros e blocos de funções favor consultar o seguinte documento:

LIS1, Manual de listas 1

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Designação	POWER ON
Descrição	• A falha é quitada através de um POWER ON (desligue o acionamento e ligue) **Nota:** Caso esta ação não elimine a causa da falha, esta é apresentada novamente imediatamente após o ligamento.
Designação	IMMEDIATELY
Descrição	Após a correção de falha, o alarme pode ser eliminado pressionando a tecla RESET.

No campo "causa" e "solução" é feita a referência à alguns parâmetros de SINAMICS com alguns alarmes.

O número do parâmetro consiste em um "p" ou "r", seguido por um número de 4 dígitos (xxxx) e um índice (opcional), por exemplo p0918[0...3].

Uma descrição detalhada dos parâmetros do SINAMICS é fornecida na seguinte documentação:

LIS1, Manual de listas 1 (Descrição resumida)

SINAMICS_S Manual de listas (Descrição detalhada)

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

Apêndice

A

A.1 Abreviações

O	Saída
ASCII	American Standard Code for Information Interchange: Norma de codificação americana para troca de informações
AV	Preparação do trabalho
BA	Modo de operação
BAG	Grupos de modo de operação
BB	Pronto para operar
BCD	Binary Coded Decimals: Decimal codificado em binário
BHG	Terminal manual
UI	Interface de operação
CNC	Computerized Numerical Control: Controle numérico computadorizado
CP	Communication Processor: Processador de comunicação
CPU	Central Processing Unit: Unidade central de processamento
CR	Carriage Return
CSB	Central Service Board: Módulo de PLC
CTS	Clear To Send: Mensagem de pronto para enviar em interfaces de dados seriais
DAC	Conversor digital-analógico
DB	Bloco de dados
DIN	Norma Alemã
DIO	Data Input/Output: Exibição da transferência de dados
DRF	Differential Resolver Function: Manivela manual
DRY	Dry Run: Avanço de teste
DSB	Decoding Single Block: Bloco individual de decodificação
DSR	Data Send Ready: Mensagem de pronto para enviar em interfaces de dados seriais
DW	Palavra de dados
I	Entrada
Código EIA	Código especial de fita perfurada, número de furos por caractere é sempre ímpar
EPROM	Memória de leitura programável, apagável

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

I/RF	Fonte/Unidade de retorno regenerativa
ETC	Tecla ETC: Expansão da barra de softkeys no mesmo menu
FDB	Banco de dados do produto
FIFO	First in First Out: Memória, a qual trabalha sem especificação de endereço, onde os dados são lidos na mesma ordem que foram armazenados.
FM	Módulo de função
FM-NC	Módulo de função de controle numérico (controle numérico)
FRA	Bloco de Frame
FRAME	Conversão de coordenadas com componentes de deslocamento de ponto zero, rotação, escalamento, espelhamento
CRC	Compensação de raio de ferramenta
FST	Feed Stop: Parada do avanço
GUD	Global User Data: Dados de usuário globais
HD	Hard Disc: Disco rígido
HMS	Sistema de medição de alta resolução
MSD	Acionamento do fuso principal
HW	Hardware
IM	Interface-Modul: Módulo de interface
IM-S/R	Interface-Modul (S=send/R=receive): Módulo de interface para transmitir e receber dados
INC	Increment: Incremento
Código ISO	Código especial de fita perfurada, número de furos por caractere é sempre par
K1...K4	Canal 1 até canal 4
LAD	Diagrama Ladder
Kv	Fator de ganho do circuito
KUE	Relação de transmissão
LCD	Liquid Crystal Display: Display opto-eletrônico com cristais líquidos
LED	Light Emitting Diode: Diodo emissor de luz
LUD	Local User Data
MB	Megabyte
MD	Dados de máquina
MC	Circuito de medição
MDA	Manual Data Automatic: Entrada manual
MLFB	Denominação de produto legível por máquina
MMC	Man Machine Communication: Interface de usuário do sistema de controle numérico para operação, programação e simulação
MPF	Main Program File: Programa de peça do NC (Programa principal)
MPI	Multi Point Interface: Interface múltipla

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

MCP	Painel de comando da máquina
NC	Numerical Control: Comando numérico
NCK	Numerical Control Kernel: Núcleo numérico com processamento de blocos, área de deslocamento, etc.
NCU	Numerical Control Unit: Comando numérico
NURBS	Non Uniform Rational B-Spline
ZO	Deslocamento de ponto zero
OEM	Original Equipment Manufacturer
OP	Operators Panel: Painel de comando
OPI	Operators Panel Interface: Interface do painel de comando
PC	Personal Computer
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association: Interface padrão
PG	Equipamento de programação
PLC	Programmable Logic Control: Controle programável
PRT	Teste do programa
RAM	Memória de programa que pode ser lida e gravada
RISC	Reduced Instruction Set Computer: Tipo de processador de bloco de comandos reduzido e rápido processamento dos comandos
ROV	Rapid Override: Corretor de avanço
RPA	R-Parameter Active: Área de memória no NCK para parâmetros R
RTS	Request To Send: Ativa uma parte de envio, sinal de controle de interfaces seriais de dados
SBL	Single Block: Bloco a bloco
SEA	Setting Data Active: Área da memória para ajuste de dados no NCK
SD	Dados de ajuste
SKP	Skip: Salto (omissão) de bloco
SM	Módulo de sinal
SPF	Sub Program File: Subrotina
CLP	Controle Lógico Programável
TNRC	Corretor do raio de corte
LEC	Compensação de erros de passo do fuso
SSI	Serial Synchron Interface: Interface serial síncrona
SW	Software
TEA	Testing Data Active: Refere-se à dados de máquina
TO	Tool Offset: Corretor de ferramenta
TOA	Tool Offset Active: Área da memória para corretores de ferramenta
TRANSMIT	Transform Milling into Turning: Conversão de coordenadas em tornos para operações de fresamento

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

FDD	Acionamento (fuso)
T	Ferramentas
T	Ferramentas
WZK	Corretor de ferramenta
ZOA	Zero Offset Active: Área da memória

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

A Siemens AG I DT MC MS1 Postfach 3180 D-91050 Erlangen Fax +49 (0) 9131 98- 2176 [Documentação]	**Sugestões** **Correções** para a documentação SINUMERIK 828D, SINAMICS S120, Documentação de usuário
Remetente Nome: Endereço da empresa/departamento Rua: _____ CEP:_____ Cidade: _____ Telefone: _____ / _____ Telefax: _____ / _____ email : _____	**Manual de diagnósticos** Nº de encomenda: 6FC5398-8BP10-0KA0 06/2009 Se você se deparou com um erro de impressão neste documento, favor nos informar com esta folha. Da mesma forma, nós também ficamos agradecidos pelas sugestões de correção e de melhoria.

Sugestões e/ou correções

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados

© Siemens AG 2009 Todos direitos reservados